

This Page Is Inserted by IFW Operations
and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES ✓
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

**As rescanning documents *will not* correct images,
please do not report the images to the
Image Problem Mailbox.**

BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND



Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

Aktenzeichen: 103 46 595.2

Anmeldetag: 02. Oktober 2003

Anmelder/Inhaber: MAZeT GmbH, Jena/DE

Bezeichnung: Photosensor zur normgerechten Farbmessung

IPC: G 01 J, H 01 L, G 02 B

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 11. November 2003
Deutsches Patent- und Markenamt
Der Präsident
Im Auftrag

Dzierzon

Photosensor zur normgerechten Farbmessung

Die Erfindung betrifft einen Photosensor zur Farbmessung auf Basis von drei Spektralanteilen, zu deren Erfassung der Sensorchip durch eine vorgelagerte Interferenzfilterstruktur drei unterschiedlich empfindliche Teilflächen aufweist, wobei die Teilflächen Messwerte bereitstellen, die in einem geeigneten Farbraum in Farbwerte umgesetzt werden, insbesondere für die hochgenauen Farbmessung (Punktmessung) bei der Prüfung und Sicherung der Farbkonstanz von technischen Oberflächen und beliebigen Konsumgütern.

10

Im Zuge der allgemeinen technisch-technologischen Entwicklung haben sich auch die Anforderungen an einfache Einzelfarbsensoren, Farbsensorarrays und Farbkameras stark erhöht. Das hängt einerseits mit gestiegenen Erwartungen an das Design (vor allem Farbkonstanz) von industriellen Produkten und Konsumgütern und andererseits mit den ständig steigenden Qualitätsansprüchen bei der Mensch-Maschine-Kommunikation zusammen. Insbesondere letzterer Teilbereich der Technik ist durch ständig steigende Ansprüche der modernen Medien allgemein und des e-Commerce im Besonderen geprägt und muss bei einer Vielzahl unterschiedlicher Display- und Druckersysteme befriedigende Ergebnisse liefern. Deshalb wird bei applikationsspezifisch jeweils unterschiedlichen Anforderungen an die Genauigkeit der Drang nach normgerechter Farbmessung („True Colour“) immer größer.

20

Für die Farbmessung sind grundsätzlich drei unterschiedliche Methoden bekannt geworden:

25

- Vergleichsverfahren,
- Spektralverfahren und
- Dreibereichsverfahren.

30

Aus Aufwands- und Kostengründen wird vornehmlich auf das Dreibereichsverfahren zurückgegriffen, obwohl dieses mit wesentlichen Einschränkungen verbunden ist, weil damit im Ergebnis wellenlängenintegrale Farbwerte erhalten werden, die nur für die verwendete Beleuchtung gültig sind. So lassen sich Metamerie-Indizes beispielsweise nur durch eine Abfolge von Messungen bei unterschiedlichen

Beleuchtungen (Bezugslichtart und Testlichtart), die stets physisch vorhanden sein müssen, bestimmen.

Das grundlegende Prinzip eines spektral angepassten Halbleiter-Sensors ist bereits aus
 5 der US 3,996,461 bekannt. Dort wird für einen Silizium-Photosensor ein optisches
 Dünnschichtfilter auf Basis eines Interferenz-Mehrschichtsystems beschrieben, um die
 Empfindlichkeit des Sensors auf die spektrale Empfindlichkeit des menschlichen
 Auges zu beschränken. Das Interferenzfilter besteht aus einem Wechselschichtsystem
 10 von reinen $\lambda/4$ -Schichten für die Wellenlängen von $\lambda = 550 \text{ nm}$, 780 nm und
 1000 nm . Dabei sind die hochbrechenden Schichten aus Titanoxid und die
 niedrigbrechenden Siliziumoxid. Das resultierende Filtersystem entspricht einer
 Y-Charakteristik der spektralen Empfindlichkeitskurve des menschlichen Auges, ohne
 dass damit eine spektral selektive Auflösung des Farbspektrums im Sinne der
 Zuordnung von Farbwerten oder Normspektralfarben möglich ist, da die
 15 Filterschichten nicht strukturiert sind, sondern auf mehrere Sensorelemente zugleich
 aufgetragen werden.

In der US 5,246,803 sind strukturierte dichroitische Filter für festkörperelektronische
 Bildsensoren offenbart, die durch abwechselnde Ablagerung auf die
 Sensoroberfläche oder eine Glasschicht erfolgen. Dabei wurde die wechselnde
 20 Abscheidung von SiO_2 - und TiO_2 -Schichten unter Vakuumbedingungen und niedriger
 Temperatur zur Erzeugung von Farbfiltern beschrieben, wobei die spektrale
 Charakteristik der Filter durch die Anzahl und Dicke der Schichten gesteuert und die
 Formung und Ablagerung der Schichten beliebig oft wiederholt wird, um Rot-, Grün-
 und Blaufilter zu erzeugen. Gemäß US 5,246,803 wird z.B. bei einem
 25 Wechselschicht-Filterstapel für das Blaufilter ein Durchlassbereich („on-band region“
 mit ca. 80 % Transmission) mit $400\text{-}500 \text{ nm}$ erzeugt, während der Reflexionsbereich
 („off-band region“ mit weniger als 5 % Transmission) zwischen 500 und 700 nm
 beträgt.

Nachteilig an dieser Lösung ist, dass es sich um reine Bandpass- bzw. Kantenfilter
 30 handelt, so dass Punktmessungen bei schmalbandigen Farbreizen im off-band-
 Bereich der Farbfilter regelmäßig zur Messung von verfälschten Farbwerten führen
 oder eine spezielle Bezugslichtkalibrierung benötigen.

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, eine neue Möglichkeit zur Farbmessung auf Basis eines Dreibereichsverfahrens mit drei, durch vorgelagerte unterschiedlich spektral selektive Interferenzfilter erzeugten Farbmesswerten zu finden, die mit einfachen Mitteln eine nahezu normgerechte Echtfarben-Messung ohne aufwendige
5 Bezugslichtkalibrierung gestattet.

Erfindungsgemäß wird die Aufgabe bei einem Photosensor zur Farbmessung auf Basis von drei Spektralanteilen, zu deren Erfassung ein Sensorchip mindestens drei durch eine vorgelagerte Interferenzfilterstruktur unterschiedlich empfindliche
10 Teilflächen aufweist, wobei die Interferenzfilterstruktur drei unterschiedliche Wechselschichtsysteme aus Siliziumdioxid und Titandioxid zum selektiven Transmittieren einfallenden Lichts in die unterschiedlichen Teilflächen des Sensorchips beinhaltet und die Teilflächen Messwerte bereitstellen, dadurch gelöst, dass der Photosensor drei mit unterschiedlichen auf die Spektralcharakteristik des
15 menschlichen Auges angepassten Interferenzfiltern bedeckte Teilflächen aufweist, die jeweils kreissektorförmig um einen Zentralpunkt verteilt mit dazwischenliegenden passiven Stegen angeordnet sind, und dass jedes Interferenzfilter ein in seiner Transmissionscharakteristik über die Wellenlänge des spektral zu messenden Lichts der Empfindlichkeit des menschlichen Auges derart angepasst ist, dass das Produkt
20 aus Basisempfindlichkeit der Teilflächen des Photosensors und Transmission des Interferenzfilters proportional dem Normalspektralwertverlauf des menschlichen Auges für die betreffende Koordinate des Farbraumes ist, so dass die durchgelassenen Spektralanteile in den Teilflächen Messwerte erzeugen, die bei einfacher Skalierung zueinander im Farbraum in Spektralfarbwerte umsetzbar sind.

25 Dadurch dass das Produkt aus der Basisempfindlichkeit des Photosensors (Photodiode) und Transmissionscharakteristik jedes Interferenzfilters proportional dem Normalspektralwertverlauf des menschlichen Auges für die betreffende Koordinate des Farbraumes ist, entspricht die spektrale Empfindlichkeit des erfindungsgemäßen
30 Photosensors nahezu exakt dem Farbempfinden des menschlichen Auges und ermöglicht die Separation von Farbunterschieden in gleicher und besserer Qualität wie das menschliche Auge.

Bei der technologischen Umsetzung eines als computersimuliertes Wechselschichtsystem (mit alternierenden Schichten aus TiO_2 und SiO_2 unterschiedlicher Schichtdicken) ideal angepassten Interferenzfilters für die jeweilige Farbkoordinate im Farbraum wird die Transmissionscharakteristik jedes Interferenzfilters zweckmäßig mit einer Toleranz der Schichtdicken von weniger als 2 % hergestellt.

Da die Einhaltung deutlich geringerer Schichtdickentoleranzen (etwa $< 1\%$) aus technologischer Sicht derzeit unrealistisch ist, wird – soweit das die Genauigkeit der Farbmessung für die gewünschte Anwendung erfordert – zur Kompensation der herstellungsbedingten Schichtdickenabweichungen eine lineare Korrektur der von den Teilflächen ausgegebenen Messwerte vorgenommen. Das kann zum einen durch eine globale Matrizierung zur Korrektur der ausgegebenen Messwerte für den gesamten Farbraum und zum anderen – bei gesteigerten Genauigkeitsanforderungen, z.B. zur Ausgabe von genauen Farbmaßzahlen – durch lineare Korrektur der ausgegebenen Messwerte mittels lokaler Matrizierung geeigneter Tetraederbereiche des Farbraumes geschehen.

Für die Realisierung einer kompakten Bauweise des Farbsensors ist es von Vorteil, dass die Interferenzfilter direkt auf den Halbleiterdioden des Sensorchip aufgebracht sind. Dabei werden die Interferenzfilter vorzugsweise direkt auf Siliziumdioden des Sensorchip aufgebracht. Am besten sind die Si-Dioden dazu in einer speziell für den visuellen Spektralbereich angepassten PIN-Dioden-Technologie hergestellt worden, um bereits eine vorteilhafte Basisempfindlichkeit der Si-Dioden des gesamten Sensorchip zu erreichen. In diesem Fall ergibt sich der besondere Zusatzvorteil, dass die Alterung und Temperaturabhängigkeit des Gesamtsystems aus Photodiode und Interferenzfilter vernachlässigbar sind. Weiterhin ist es für bestimmte Genauigkeitsklassen sogar möglich, die Photoströme als ausgelesene Farbmesswerte direkt in einen genormten Farbraum zu überführen.

Die Interferenzfilter können aber auch zweckmäßig auf Si-Dioden aufgebracht werden, die in einer auf den visuellen Spektralbereich angepassten CMOS-Technologie hergestellt wurden.

Weiterhin können die Interferenzfilter aber auch auf einem Sensorchip mit Germaniumdioden oder mit Dioden auf Basis von InGaAs aufgebracht sein.

Unter technologischen Aspekten der einzuhaltenden Schichtdickentoleranzen, d.h. um bei Toleranzüberschreitungen nicht den gesamten Sensorchip zu verderben, können die Interferenzfilter über den Si-Dioden (Teilflächen) des Sensorchip auch vorteilhaft auf einer separaten Glasplatte aufgebracht werden oder auch durch
5 Anwendung von Lift-Off-Techniken eingesetzt werden.

- Für Remissionsmessungen von Oberflächen, bei denen eine gleichmäßige Ausleuchtung des Photosensors gegeben ist, sind die aufgrund aufgebrachter Interferenzfilter unterschiedlich empfindlichen Teilflächen auf dem Sensorchip
10 vorzugsweise als Kreissegment (Kreisflächendrittel) geformt und um einen Zentralpunkt gleichverteilt angeordnet.

Eine weitere Ausgestaltung, mit der eine Skalierung der spektralen Charakteristiken der Teilflächen des Photosensors auf die Empfindlichkeitsverteilung des Auges mindestens teilweise hardwaremäßig realisierbar ist, besteht darin, dass die mit den
15 angepassten Interferenzfiltern bedeckten, unterschiedlich empfindlichen Teilflächen auf dem Sensorchip als Kreisflächensektoren unterschiedlichen Flächeninhalts um einen Zentralpunkt angeordnet sind, wobei die unterschiedlichen Flächeninhalte darauf abgestimmt sind, dass eine niedrigere Basisempfindlichkeit einer Teilfläche, die aufgrund eingeschränkter Wellenlängen-Transmission des zugehörigen
20 Interferenzfilters zustande kommt, durch einen entsprechend größeren Flächeninhalt der Teilfläche des Photosensors kompensiert wird.

Als weitere zweckmäßige Form der Teilflächen des Photosensors sind die mit unterschiedlichen Interferenzfiltern beschichteten Teilflächen in Form von Rhomben
25 mit 120°-Winkel gleichverteilt um einen Zentralpunkt angeordnet, so dass sie als ein Tripelfarbsegment ein regelmäßiges Sechseck bilden.

Diese sechseckigen Tripelfarbsegmente lassen sich vorteilhafte jeweils um eine Vielzahl von Zentralpunkten mit gleichen Stegen und gleichverteilt geordnet auf dem Sensorchip aufbringen, so dass die Tripelfarbsegmente eine Wabenstruktur bilden,
30 wobei Teilflächen gleicher spektraler Empfindlichkeit keine benachbarten Seitenkanten miteinander haben.

Mit dem erfindungsgemäßen Photosensor ist es möglich, Farbmessungen auf Basis eines Dreibereichsverfahrens mit drei, durch unterschiedlich spektral selektive

Interferenzfilter erzeugten Farbmesswerten zu realisieren, die mittels an die Normspektralfunktion des menschlichen Auges angepasster Interferenzfilter eine nahezu normgerechte Echtfarben-Messung ohne aufwendige Bezugslichtkalibrierung gestattet. Im Ergebnis können Farbunterschiede in mit dem menschlichen Auge vergleichbarer Qualität separiert werden. Weiterhin sind die gemessenen Photoströme der drei Teilflächen des Sensors für bestimmte Genauigkeitsklassen der Farbmessung direkt in genormte Farbräume überführbar. Mit der Erfindung lassen sich preiswerte Farbsensoren realisieren und in leistungsfähige kompakte Farbmessgeräte integrieren.

10

Die Erfindung soll nachstehend anhand von Ausführungsbeispielen näher erläutert werden. Die Zeichnungen zeigen:

15

Fig. 1: eine Gestaltung des erfindungsgemäßen Photosensors zur Farbmessung in schematischer Schnittdarstellung,

Fig. 2: eine Prinzipdarstellung der Transmissionsfunktionen des erfindungsgemäßen Dreifiltersystems für die unterschiedlichen Koordinaten im CIE-Farbraum als Adaption an die Normalspektralwertfunktion des menschlichen Auges,

Fig. 3: ein Schema der Basisempfindlichkeit des Sensormaterials,

20

Fig. 4: eine Darstellung des idealen Transmissionsgrades der Interferenzfilter unter Berücksichtigung der Basisempfindlichkeit des Photosensors,

Fig. 5: eine erste Variante des erfindungsgemäßen Farbsensors (Draufsicht) als Einzelsensor mit drei durch unterschiedliche Interferenzfilterfunktionen verschieden empfindlichen Teilflächen,

25

Fig. 6: eine zweite Ausgestaltung des erfindungsgemäßen Farbsensors als Mehrelementsensoren mit einer Vielzahl von Tripelfarbelementen in einer Wabenstruktur,

30

Fig. 7a: ein optimiertes Interferenzfilter aus einem SiO_2 - und TiO_2 -Wechselschichtsystem für die adaptierte Rotempfindlichkeitsfunktion des Photosensors als X-Koordinate des Farbraumes,

Fig. 7b: ein optimiertes $\text{SiO}_2/\text{TiO}_2$ -Interferenzfilter für die adaptierte Grünempfindlichkeitsfunktion des Photosensors (Y-Koordinate im Farbraum),

Fig. 7c: ein optimiertes $\text{SiO}_2/\text{TiO}_2$ -Interferenzfilter für die adaptierte Blauempfindlichkeitsfunktion des Photosensors (Z-Koordinate im Farbraum),

- Fig. 8a: die spektrale Transmission (oder Remission) eines schmalbandigen Modelltargets mit 15 nm spektraler Breite und 1/e-Abfall für eine Schwerpunktwellenlänge von 555 nm,
- 5 Fig. 8b: den Maximalwert von ΔE über alle Schwerpunktwellenlängen als Funktion der Filterkurvenverschiebung des Modelltargets nach Fig. 8a,
- Fig. 8c: das Gesamtergebnis der Fehlerrechnung als Funktion der Schwerpunktwellenlänge und der Verschiebung der Filterfunktion des Modelltargets nach Fig. 8a,
- 10 Fig. 9a: die spektrale Transmission (oder Remission) eines Modelltargets mit 40 nm spektraler Breite und 1/e-Abfall für die Schwerpunktwellenlänge von 555 nm,
- Fig. 9b: den Maximalwert von ΔE über alle Schwerpunktwellenlängen als Funktion der Filterkurvenverschiebung des Modelltargets nach Fig. 9a,
- Fig. 9c: das Gesamtergebnis der Fehlerrechnung als Funktion der Schwerpunktwellenlänge und der Verschiebung der Filterfunktion des Modelltargets nach Fig. 9a,
- 15 Fig. 10a: Remissionsgrad eines Modelltargets mit rampenförmigem Remissionsverlauf mit einer Breite des Übergangsbereiches von 50 nm,
- Fig. 10b: Maximale Farbabweichung für Modelltargets gemäß Fig. 10a als Funktion der Verschiebung der X-Filterkurve,
- 20 Fig. 10c: Gesamtergebnis der Fehlerrechnung bei Verschiebung der X-Filterfunktion für Targets,
- Fig. 11a: Remissionsgrad eines Modelltargets mit rampenförmigem Remissionsverlauf mit einer Breite des Übergangsbereiches von 50 nm bei geringerem Farbkontrast,
- 25 Fig. 11b: Maximale Farbabweichung für Modelltargets nach Fig. 11a als Funktion der Verschiebung der X-Filterkurve,
- Fig. 11c: Gesamtergebnis der Fehlerrechnung bei Verschiebung der X-Filterfunktion für Targets gemäß Fig. 11a,
- Fig. 12a: Maximale Farbabweichung für 15 nm breite Farbreize als Funktion der Verschiebung der X-Filterkurve, ermittelt für herkömmliche Sensoren mit Drei-Bandpass-Filtersystem (hier: MSC3-Sensor der Fa. MAZeT, DE),
- 30 Fig. 12b: Gesamtergebnis der Fehlerrechnung bei Verschiebung der X-Filterfunktion für 15 nm Spektralbreite des Farbreizes (gemäß Fig. 8a), ermittelt für herkömmliche Sensoren mit Drei-Bandpass-Filtersystem (MSC3-Sensoren).

Der erfindungsgemäße Farbsensor besteht in seinem Grundaufbau – wie in Fig. 1 schematisch dargestellt – aus einem Sensorchip 1 mit photoempfindlichen Teilflächen 11, und einer Interferenzfilterstruktur 2 mit spektral unterschiedlich empfindlichen Interferenzfiltern 21, 22, und 23 (nur in Fig. 5 und 6 bezeichnet) einem Gehäuse 3 mit Eintrittsfenster 31 und darauf vorhandener Infrarotfilterschicht 32 sowie den Anschlusselektroden 4.

Das Interferenzfiltersystem 2 weist jeweils als Tripelement drei unterschiedlich dimensionierte Wechschichtsysteme aus Siliziumdioxid- und Titandioxidschichten auf, deren spektrale Transmission an die Normspektralfunktionen des menschlichen Auges angepasst sind. Fig. 2 zeigt die normierten Normspektralfunktionen der Interferenzfilter 21, 22 und 23 für die jeweilige Koordinate des gewählten CIE-Farbraumes.

Die spektrale Transmission der Interferenzfilter 21, 22 und 23 wird so bemessen, dass das Produkt aus Basisempfindlichkeit S (in Fig. 3 dargestellt für Si-Dioden nach PIN-Technologie) und Transmissionscharakteristik des jeweiligen Interferenzfilters 21, 22 oder 23 proportional dem gewünschten Normalspektralwertverlauf ist. Als spektrale Gesamttempfindlichkeit des Farbsensors wird also stets das Produkt aus Basisempfindlichkeit S und Filtertransmission X , Y , Z verwendet, wie es in Fig. 4 für einen speziellen Fall (auf Basis von Fig. 3) dargestellt ist.

Im Folgenden wird – ohne Beschränkung der Allgemeinheit – angenommen, dass das Basismaterial des Sensorchip 1 mit Si-Dioden bestückt ist, die in einer speziell für den visuellen Spektralbereich angepassten PIN-Dioden-Technologie hergestellt wurden und somit in ihrer spektralen Empfindlichkeit der des menschlichen Auges am besten angenähert sind. Die Empfindlichkeitskurve einer so gefertigten PIN-Diode zeigt in Fig. 3. Bei ähnlich geformter Basisempfindlichkeit S können anstelle von Si-Dioden auch Ge- oder InGaAs-Dioden verwendet werden.

Fig. 4 stellt die gesamte spektrale Empfindlichkeitsverteilung des Farbsensors dar, wenn die Interferenzfilterstruktur 2 mit ihren drei unterschiedlichen Interferenzfiltern 21, 22 und 23 für die X -, Y - und Z -Komponenten auf einem Sensorchip 1 gemäß der Empfindlichkeitsfunktion von Fig. 3 (z.B. auf Basis von PIN-Dioden aufgebracht ist). Um die in Fig. 4 gezeigten resultierenden Transmissionsverläufe des Farbsensors in den drei Koordinaten des Farbraumes zu erhalten, sind die Interferenzfilter 21, 22 und 23 geeignet bezüglich der Schichtdicken der Wechschichten zu variieren. Ein

solches geeignet optimiertes zusammengehöriges System von Interferenzfiltern 21, 22, 23 ist z.B. in den Fig. 7a (X-Filter), 7b (Y-Filter) und Fig. 7c (Z-Filter) für die Koordinaten des Farbraumes angegeben.

Fig. 5 zeigt eine Variante des Sensorchip 1 für ein punktuell messfähigen Farbsensor.

5 Dabei ist die schwarze Fläche die Katode 41 des kompletten Tripelements des Farbsensors. Die weißen Bereiche stellen die Anoden 42 der drei Teilflächen 11 des Photosensors dar, von denen die auftretenden Photoströme als Messwerte abgeleitet werden. Die gestreifte Teilfläche 11 soll in dem gewählten Fall die mit dem Interferenzfilter 21 erzeugte X-Transmissionsfunktion (gemäß Fig. 2) aufweisen, während die karierte und die ziegelgemusterte Teilfläche 11 die Y- bzw. Z-
10 Transmissionsfunktionen der Interferenzfilter 22 und 23 (nach Fig. 2) symbolisieren.

Eine besondere Gestaltung des erfindungsgemäßen Farbsensors für flächige Farbmessungen ist in Fig. 6 in einer Draufsicht auf den Sensorchip 1 dargestellt. Hier
15 weist der Sensorchip 1 mehrere wabenförmige Tripelemente 12 auf, die jeweils aus drei Si-Dioden mit den unterschiedlichen Interferenzfilter 21, 22 und 23 bestehen. Die Tripelemente 12 sind dabei so zueinander angeordnet, dass ein Interferenzfilter 21, 22 oder 23 keine gemeinsame Kante mit demselben Interferenzfilter 21, 22 oder 23 jedes der benachbarten Tripelemente 12 hat. Dadurch ergibt sich eine
20 regelmäßige Struktur auf dem gesamten Sensorchip 1, die in der Lage ist, eine Messung der Gleichmäßigkeit eines Farbeindrucks einer Oberfläche vorzunehmen.

Wie Fig. 7a zu entnommen werden kann, ist die Abfolge der alternierenden Schichten des Wechselschichtsystems des X-Filters des Farbsensors (Teilfläche 11 für
25 die anzupassende Spektralfunktion der Rotempfindlichkeit des menschlichen Auges besonders wechselhaft bezüglich der Schichtdicken. Das hat seine Ursachen in dem gleichfalls komplizierten Verlauf der anzunähernden spektralen Transmissionsfunktion, die gemäß der durchgezogenen Linie für die X-Koordinate des Farbraumes in Fig. 2 angeglichen wurde. Etwas regelmäßiger ist das Interferenzfilter 22, angegeben in Fig. 7b als Wechselschichtsystem für das Y-Filter des Farbsensors, gestaltet, das dem grünen Farbempfinden des menschlichen Auges zugeordnet ist. Demgegenüber vermittelt das Interferenzfilter 23 für das blaue „Farbempfinden des
30 Farbsensors“, angenähert durch das in Fig. 7c angegebene Z-Filter, eine nahezu regelmäßige Struktur des Wechselschichtsystems aus SiO_2 und TiO_2 . die Optimierung

der gesamten Filterstruktur 2 aus den Interferenzfiltern 21, 22 und 23 wurde vom Standpunkt einer begrenzten Gesamtschichtdicke betrieben, um eine möglichst hohe Gesamttransmission der Interferenzfilterstruktur 2 zu erhalten. Deshalb wurde die Schichtdicke d der einzelnen Interferenzfilter 21, 22 und 23 mit kleiner $4\text{ }\mu\text{m}$ angesetzt und vorzugsweise mit $3000\text{ nm} \leq d \leq 3500\text{ nm}$ vorgegeben.

Die durch rechnergestützte Optimierung (der zur Annäherung der Normspektralfunktion des Auges geforderten Transmissionsfunktionen) errechneten Interferenzfilter 21, 22 und 23 weisen zwischen 30 und 40 Schichten auf. Im in Fig. 7a-c dargestellten Beispiel enthält das X-Filter 35, das Y-Filter 37 und das Z-Filter 34 alternierende Schichten aus TiO_2 und SiO_2 .

Die so berechneten Interferenzfilter 21, 22 und 23 können zum einen durch plasmagestütztes Beschichten (nach Auftrag einer Passivierungsschicht) direkt auf die Si-Dioden des Sensorchip 1 aufgebracht werden. Andererseits können sie – zur Vermeidung der Vergeudung von wertvollem Halbleitermaterial bei nicht eingehaltenen Schichttoleranzen für die komplizierten Interferenzfilterstruktur 2 – aber auch auf ein Glassubstrat aufgetragen oder mit Lift-Off-Techniken hergestellt und nachträglich über dem Siliziumchip justiert werden.

Die weiteren Ausführungen beschäftigen sich mit der erzielbaren Genauigkeit der Farbmessung für eine erfindungsgemäß einzuhaltende Toleranz der Schichtdicken von weniger 2%. Es wurde herausgefunden, dass eine variierte Schichtdicke in dieser Größenordnung im Wesentlichen lediglich eine Verschiebung der theoretisch berechneten Filterfunktion um maximal $\pm 12\text{ nm}$ (bei 600 nm) bewirkt. Diese Verschiebung infolge von Schichtdickenvarianzen ist zusätzlich in Fig. 2 als gestrichelte Linie für die X-Filterfunktion eingezeichnet worden, diese Auswirkung bei einer Schichtdickenabweichung des Interferenzfilters 21 darzustellen.

Bei den folgenden Betrachtungen ist stets die Umsetzung der Messwerte des Dreibereichs-Photosensors in einen normierten CIE-Farbraum vorgesehen. Ein Überblick über die Eigenschaften von CIE-Farbräumen kann den Vorschriften der ISO 7724 (bzw. DIN 5033) entnommen werden. Zur Fehlerabschätzung wird – ohne Beschränkung der Anwendung der Erfindung mit anderen CIE-Farbräumen – der LAB-Farbraum genutzt. Man beachte, dass im CIELAB-Raum aufgrund der Nichtlinearität keine sinnvolle Normierung der Farbwerte wie im XYZ-Raum möglich ist.

Zur Darstellung eines selbstleuchtenden Objekts benötigt man dessen Leuchtdichte in Bezug auf die Hintergrundleuchtdichte. Es fällt jedoch ohne weitere Information schwer, einen repräsentativen Wert für die Leuchtdichte vorzugeben. Daher werden häufig nur remittierte und transmittierte Farbreize angenommen. Selbstleuchtende Farbreize sind deshalb vorteilhaft als Körperfarbe umzudeuten, indem man z.B. dessen Emissionsspektrum auf Werte ≥ 1 skaliert und somit als Transmissionspektrum eines äquivalenten Filters interpretiert.

Eine Skalierung, d.h. ein Abgleich der Sensorkanäle zueinander (d.h. ein Weißabgleich der Signale/Messwerte der Teilflächen 11 des dreikanaligen Photosensors auf die Normspektralfunktionen des menschlichen Auges), ist selbstverständlich unerlässlich. Außer dieser Skalierung soll unter Normalbedingungen keine Korrektur der Messwerte erforderlich sein.

15 Erstes Beispiel

Ein schmalbandiger Farbreiz kann als spektrales Bandpass-Interferenzfilter simuliert werden, wobei ein typisches Maß für die spektrale Bandbreite eines herkömmlichen Interferenzfilters mit 15 nm angenommen werden kann.

Fig. 8a zeigt die spektrale Transmission (oder Remission) eines solchen Objekts für eine Schwerpunktwellenlänge von 555 nm. Für ein solches Modelltarget wird der Transmissionsgrad mit 15 nm spektraler Breite und einem 1/e-Abfall angesetzt und mit variabler Schwerpunktwellenlänge untersucht. Gegenüber einer Solllage von 555 nm wird zur Fehlerabschätzung die Filterkurve von -12 nm bis +12 nm in 0,5 nm-Schritten verschoben und dabei für jede Verschiebung ΔE des Emissionsspektrums von Sollfarbe und gemessener Farbe im CIELAB-Raum ermittelt, und zwar in Abhängigkeit von der Schwerpunktwellenlänge der Solltransmission. Der Maximalwert von ΔE über alle Schwerpunktwellenlängen wurde als Funktion der Filterkurvenverschiebung in Fig. 8b eingetragen.

Das Gesamtergebnis der Fehlerrechnung ist in Fig. 8c als Funktion der Schwerpunktwellenlänge und der Verschiebung der Filterfunktion des Modelltargets im CIELAB-Raum für den Fall veranschaulicht, dass nur die X-Filterfunktion verschoben wurde.

Im Ergebnis ist die gemessene Farbabweichung für jede Schwerpunktwellenlänge etwa proportional zum Betrag der Filterkurvenverschiebung. Für Y und Z-

Verschiebungen ergeben sich qualitativ gleichwertige Ergebnisse. Lokale Maxima der Farbabweichungen, die in der Größenordnung mit dem absoluten Maximum vergleichbar sind, haben ihre Schwerpunktwellenlänge etwa an den Wendepunkten der Filterfunktion. Diese Aussage ist für transmittierende und reflektierende Objekte anwendbar, wobei maximale Helligkeit angenommen wurde, da der CIELAB-Raum größere Helligkeit mit größerem Farbabstand bewertet.

Zweites Beispiel

LED's können durch Vorgabe eines Transmissionsfilters mit einer Filterbreite von 40 nm simuliert werden, weil damit das spektrale Verhalten von typischen LED's gut angenähert wird. Es wird also ersatzweise von einem Objekt mit entsprechender Transmission ausgegangen.

Das Ergebnis für ein solches Modelltarget mit 40 nm spektraler Breite ist dem der Filterfunktion mit 15 nm Bandbreite sehr ähnlich, wie Fig. 9a zu entnehmen ist. Somit kann unterstellt werden, dass die Farbverschiebung – zumindest im dazwischen liegenden Spektralintervall – nahezu unabhängig von der spektralen Breite des Modelltargets ist und bei gegebenen Testobjekt praktisch linear zur Verschiebung der X-, Y- oder Z-Filterkurve ist. Damit ist eine einfache Rückrechnung von vorgegebenen Farbmessfehlern auf die sekundären Toleranzen möglich, da innerhalb der linearen Näherung gearbeitet werden kann.

Bei einer Dickentoleranz von $\pm 2\%$ je Schicht des Filtersystems kann – wie Variationsrechnungen ergeben – eine maximale Kurvenverschiebung von ca. ± 12 nm auftreten. Bei einer solchen Verschiebung werden schon deutlich spürbare Farbabweichungen gemessen, wie aus Fig. 8b und 9b ersichtlich. Um schmalbandige Farbreize mit hoher Genauigkeit messen zu können, wäre eine Verringerung der Fertigungstoleranzen etwa um den Faktor 10 erforderlich. Da diese Forderung jedoch unrealistisch ist, muss – wenn eine hochgenaue Farbmessung das Ziel ist – bei fehlerhaften Filterkurven linear korrigiert werden (Matrizierung, möglichst lokal).

30

Drittes Beispiel

Bei standardisierten Testfarben kann die spektrale Remission häufig durch eine „steigende“ Rampenfunktion angenähert werden, wobei die Rampenfunktion gekennzeichnet ist durch:

- ein Intervall mit konstanter minimaler Remission,
- ein folgendes Intervall mit positivem Anstieg und
- ein anschließendes Intervall mit konstanter maximaler Remission.

5 Für dieses dritte Beispiel wird unter Verwendung der Normallichtart D65 vorausgesetzt, dass außer einer Skalierung keine Korrektur der Messwerte vorgenommen wird. Der Übergangsbereich der Rampenfunktion wird mit 50 nm Breite vorgegeben und seine Mittenposition (nachfolgend Rampenposition genannt), die in Fig. 10a bei 555 nm Fig. 10a gezeigt ist, über das gesamte sichtbare Spektrum
10 variiert.

Es zeigt sich wiederum eine maximale Farbabweichung ΔE im CIELAB-Raum bei Verschiebung der X-, Y- und Z-Filterkurve. Im Gegensatz zu schmalbandigen Farbreizen tritt hier für jede X-Filter-Verschiebung lediglich ein deutliches Maximum
15 Verschiebung liegt das Maximum bei 605 nm und bei Z-Filter-Verschiebung bei 475 nm (nicht als separat dargestellt). Dies entspricht wieder den Wendepunkten der fallenden Kanten der idealen Filterkurven (aus Fig. 2). Bezüglich des X-Filters gibt es nur zur rechten fallenden Flanke des X-Filters einen passenden Höchstwert, wie es aus Fig. 10c zu entnehmen ist.

20 Insgesamt ist die Farbabweichung wesentlich geringer als bei schmalbandigen Farbreizen.

Viertes Beispiel

Als weiteres Beispiel wird eine flachere Rampenfunktion (geringer Farbkontrast) gemäß Fig. 11a untersucht, indem erneut die Rampenposition mit einem
25 Übergangsbereich von 50 nm über das gesamte sichtbare Spektrum variiert. In diesem Fall ist die maximale Farbabweichung ΔE im CIELAB-Raum dadurch gekennzeichnet, dass sich wegen der reduzierten Farbsättigung gemäß Fig. 11b die empfindungsadaptierten Farbabweichungen deutlich verringern. Fig. 11c zeigt dazu
30 etwa dasselbe qualitative Verhalten wie Fig. 10c, aber kleiner Beträge der Fehler.

Schlussfolgernd kann also festgestellt werden, dass sich die empfundenen Farbabweichungen mit zunehmender Bandbreite und abnehmender Sättigung verringern.

Im relevanten Bereich (± 12 nm) von auftretenden Verschiebungen der idealen Filterfunktion, der infolge herstellungsbedingter Abweichungen der Schichtdicken der Interferenzfilter 21, 22 und 23 von den theoretisch berechneten Schichtdicken d einkalkuliert werden muss, kann zwischen Filterkurvenverschiebung und Farbabweichung eine lineare Abhängigkeit angenommen werden. Damit ergibt sich die Möglichkeit der Beschränkung auf eine lineare (differentielle) Toleranzrechnung, soweit dies aus Gründen der geforderten Genauigkeit der Farbmessung erforderlich ist.

10 In den obigen Beispielen wurden die zu erwartenden Messfehler anhand ausgewählter Remissions- bzw. Transmissionsverläufe analysiert. Die Frage, welche Farbreizfunktion zu maximalen Messfehlern führt (kritischer Remissionsverlauf), ist damit noch nicht beantwortet. Eine echte, von der Applikation unabhängige Worst-Case-Betrachtung ist jedoch nur auf der Grundlage der kritischen Farbreize möglich.

15 Die Theorie dazu ist anspruchsvoll und wird im Folgenden nur grob skizziert. Für die Verschiebung ΔE eines Farbwertes im CIELAB-Raum gilt

$$\Delta E = \sqrt{(\Delta L^*)^2 + (\Delta a^*)^2 + (\Delta b^*)^2} \quad (1)$$

mit den Abweichungen ΔL^* , Δa^* , Δb^* der Farbkoordinaten, bedingt durch fehlerhafte spektrale Sensorempfindlichkeiten. Wir setzen voraus, dass alle Abweichungen vom Idealzustand differentiell klein sind, so dass lineare Fehlerfortpflanzung vorliegt. Weiter wird angenommen, dass sich die Fehler der spektralen Sensorempfindlichkeiten durch eine überschaubare Zahl von Kurvenparametern t_1, t_2, \dots, t_n beschreiben lässt. Die bisher verwendeten drei Parameter (Kurvenverschiebungen) reichen vorerst aus, wenn die Transmissionsverläufe der Filter nicht durch weitere Fertigungsfehler (außer den Schichtdicken) erheblich gestört werden. Unter den genannten Voraussetzungen folgt aus Gleichung (1)

$$\Delta E = \sqrt{\sum_{k=1}^n \left(\left(\frac{\partial L^*}{\partial t_k} \right)^2 + \left(\frac{\partial a^*}{\partial t_k} \right)^2 + \left(\frac{\partial b^*}{\partial t_k} \right)^2 \right) (\Delta t_k)^2} \quad (2)$$

Eine maximale Verschiebung ΔE kann nur dann auftreten, wenn alle Einzelfehler Δt_k (vorausgesetzt, dass die Einzelfehler unabhängig voneinander sind) ihren vorzugebenden Maximalwert annehmen:

$$\Delta E_{\max} = \sqrt{\sum_{k=1}^n \left(\left(\frac{\partial L^*}{\partial t_k} \right)^2 + \left(\frac{\partial a^*}{\partial t_k} \right)^2 + \left(\frac{\partial b^*}{\partial t_k} \right)^2 \right) (\Delta t_{k,\max})^2} \quad (3)$$

Die CIELAB-Farbkoordinaten sind differenzierbare Funktionen der Normfarbwerte X , Y , Z . Schreibt man ausnahmsweise $X = X_1$, $Y = X_2$, $Z = X_3$, so erhält man aus

5 Gleichung (3)

$$\Delta E_{\max} = \sqrt{\sum_{k=1}^n \sum_{j=1}^3 \left(\left(\frac{\partial L^*}{\partial X_j} \right)^2 + \left(\frac{\partial a^*}{\partial X_j} \right)^2 + \left(\frac{\partial b^*}{\partial X_j} \right)^2 \right) \left(\frac{\partial X_j}{\partial t_k} \Delta t_{k,\max} \right)^2} \quad (4)$$

In dieser Formel sind nur noch die Terme $\partial X_j / \partial t_k$ unbekannt. Mit den Normspektralwerten $\bar{x} = \bar{x}_1$, $\bar{y} = \bar{x}_2$, $\bar{z} = \bar{x}_3$ sowie der Farbreizfunktion φ gilt:

$$10 \quad \frac{\partial X_j}{\partial t_k} = \int_{380\text{nm}}^{780\text{nm}} \varphi(\lambda) \frac{\partial x_j(\lambda, t_1, \dots, t_n)}{\partial t_k} d\lambda, \quad \forall k \in \{1, \dots, n\}, \quad \forall j \in \{1, 2, 3\}. \quad (5)$$

Der Normspektralwert von \bar{x}_j setzt sich multiplikativ zusammen aus der Filtertransmission T_j (Sollwert) und der Basisempfindlichkeit S des Sensors. Für Körperfarben lässt sich φ als Produkt aus dem Lichtquellenspektrum φ_B und dem spektralen Remissionsgrad β darstellen. Damit folgt aus (Gleichung 5):

$$15 \quad \frac{\partial X_j}{\partial t_k} = \int_{380\text{nm}}^{780\text{nm}} \beta(\lambda) \varphi_B(\lambda) S(\lambda) \frac{\partial T_j(\lambda, t_1, \dots, t_n)}{\partial t_k} d\lambda, \quad \forall k \in \{1, \dots, n\}, \quad \forall j \in \{1, 2, 3\}. \quad (6)$$

Es gilt nun, eine Funktion $\beta(\lambda)$ so zu finden, dass mittels Gleichung (6) die rechte Seite von (4) maximiert wird. Wegen $0 \leq \beta(\lambda) \leq 1$ existiert eine Lösung dieser Variationsaufgabe.

20 Der Lösungsansatz besteht darin, die gesuchte Funktion β zu diskretisieren, indem man das Integral in Gleichung (6) durch die Näherungssumme ersetzt. Dadurch wird die Variationsaufgabe in ein nichtlineares Optimierungsproblem mit z.B. 81 freien Parametern überführt (bei einem Stützstellenabstand von 5 nm). Ohne a-priori-Wissen ist jedoch eine solche Aufgabe nur lokal durch Iterationsverfahren lösbar. Es

25 bleibt somit ungewiss, ob eine der lokalen Lösungen mit dem globalen Optimum übereinstimmt. Es ist jedoch abhebbar, dass sich ein kritischer Remissionsverlauf nicht

für obige Modellfunktionen (schmalbandige und rampenförmige Farbreize) oder einfache Kombinationen davon ergibt.

Vorstehend wurden die Messergebnisse eines erfindungsgemäßen Dreibereichssensors, der die oben beschriebenen Anforderungen (Aufgabe) erfüllt, anhand von Testfarbreizen simuliert, die durch einige praktisch relevante Modellfunktionen (Modelltargets) erzeugt wurden.

Jeder dieser Testfarbreize enthielt einen freien Parameter, der praktisch kontinuierlich variiert wurde (Schwerpunktwellenlänge bzw. Rampenposition).

Als grundsätzliche Methode wurde die Simulation und farbmetrische Bewertung der Messergebnisse bei Variation von geeignet gewählten Modellparametern verwendet. Im Vordergrund stand dabei die Fehleranalyse bei Variation (herstellungsbedingten Abweichungen) der Filterfunktionen, nicht die Korrektur von systematischen Messfehlern.

Zu den systematischen Messfehlern des erfindungsgemäßen Sensors ist kurz anzumerken, dass diese in ungünstigen Fällen eine Größenordnung zu hoch sind für eine präzise Messung von Farbwerten („true color“). Eine Verringerung der Schichtdickentoleranzen des Interferenzfilters auf etwa 1 % ändert an dieser Situation nur sehr wenig. Daher ist zusätzlich eine exemplarabhängige Korrektur der Messfehler durch Software sinnvoll. Es ist festzustellen, dass mit einer globalen linearen Korrektur (Matrizierung) bereits deutliche Verbesserungen erreicht werden.

Falls eine gleichmäßige und genaue Korrektur des gesamten Farbraumes erforderlich ist, kann man bei Bedarf auf eine lokale lineare Korrektur zurückgreifen. Darunter versteht man die Zerlegung des Farbraumes in Tetraeder und Anwendung einer getrennten linearen Korrektur auf jeden Tetraeder, wobei an den Grenzflächen stetige Übergangsbedingungen einzuhalten sind. Dieser (pessimistische) Ansatz hat jedoch nur für sehr anspruchsvolle Farbmessaufgaben seine Bedeutung, nämlich wenn mit der Annäherung der XYZ-Kurven die Ausgabe genauer Farbmaßzahlen zu realisieren ist.

Die Simulationen zur Auswirkung von Farbverschiebungen bei den erfindungsgemäßen Filterfunktionen X, Y, Z der Interferenzfilter 21, 22 und 23 zeigen aber im direkten Vergleich zu den „alten“ Filterfunktionen (Rot-, Grün-, Blau-Bandpässe) von Dreibereichssensoren, dass der erfindungsgemäße Photosensor zur Farbmessung auch ohne Messwertkorrektur zu deutlich geringeren Messfehlern führt als bisherige

Farbsensoren mit herkömmlichen RGB-Filtersystemen. Wenn man z.B. die Farbabweichung mit herkömmlichen Filtern in der gleichen Weise berechnet, erhält man Ergebnisse, die deutlich größere Maximalabweichungen ergeben (Fig. 12a und 12b im Vergleich zu den erfindungsgemäßen Ergebnissen nach den Fig. 8b und 8c).

5

Aus Fig. 12a ist abzulesen, dass die maximalen Fehler bei der bisherigen Filtervariante die erfindungsgemäße Lösung um etwa den Faktor 4 übersteigen. Noch aussagekräftiger ist aber der Vergleich von Fig. 12b mit Fig. 8c. Während für die betrachteten schmalbandigen Reize bei den neuen Filterkurven ein Fehler von 20 nur für extreme Toleranzen und nur in einem relativ kleinen Bereich von Mittenwellenlängen überschritten wird, sinken die Fehler bei den bisherigen Filterkurven nur bei ca. 580 nm und bei 625 nm in sehr kleinen Frequenzintervallen unter diesen Wert ab. Auch die maximalen Abweichungen der neuen Filtervariante, die quasi nur bei 8 speziellen Messsituationen (Verschiebung, Wellenlänge) auftreten, werden für schmalbandige Reize nahezu immer wesentlich übertroffen. Obwohl wegen der unendlichen Vielfalt möglicher spektraler Reize allgemeine quantitative Aussagen schwer fallen, dürfte mit dem erfindungsgemäßen Farbsensor trotzdem ein klarer Qualitätssprung gelungen sein. Die lokale lineare Korrektur ist noch weiterentwicklungsfähig und kann noch tiefgründiger werden, um in einer Vielzahl von Anwendungsfällen Sensorspezifikationen mit Spitzenparametern zu erstellen.

Anhand der bisher ausgewählten und weiterer Modellfarbreize kann weiterhin simuliert werden, wie sich die Qualität der Messergebnisse durch globale lineare Korrektur verbessern lassen. Hierbei ist das Optimierungskriterium sorgfältig nach den zu lösenden Messaufgaben festzulegen.

Die bisherigen Ergebnisse zeigen jedoch bereits deutlich, dass ein linearer Ansatz für die Einzelfehler sowie lineare Superposition ausreichen.

Aufgrund des so belegten Linearitätsansatzes ist es möglich, aus vorgegebenen maximalen Messfehlern die maximalen Fertigungstoleranzen für die Filtersysteme zur Annäherung an die Normspektralfunktion des menschlichen Auges zu berechnen und bei der Fertigung einzustellen.

10

15

20

25

30

Bezugszeichenliste

	1	Sensorchip
	11	Teilflächen
5	12	Tripelelemente
	2	Interferenzfilterstruktur
	21	Interferenzfilter (X)
	22	Interferenzfilter (Y)
10	23	Interferenzfilter (Z)
	24	Stege
	3	Gehäuse
	31	Eintrittsfenster
15	32	Infrarotfilter
	4	Anschlusselektroden
	41	Katode
	42	Anoden
20	S	Basisempfindlichkeit
	X, Y, Z	Filterfunktionen/Filtercharakteristiken
25		

Patentansprüche

1. Photosensor zur Farbmessung auf Basis von drei Spektralanteilen, zu deren Erfassung ein Sensorchip mindestens drei durch eine vorgelagerte Interferenzfilterstruktur unterschiedlich empfindliche Teilflächen aufweist, wobei die Interferenzfilterstruktur drei unterschiedliche Wechselschichtsysteme aus Siliziumdioxid und Titandioxid zum selektiven Transmittieren einfallenden Lichts in die unterschiedlichen Teilflächen des Sensorchips beinhaltet und die Teilflächen Messwerte bereitstellen, dadurch gekennzeichnet, dass
 - der Photosensor drei mit unterschiedlichen auf die Spektralcharakteristik des menschlichen Auges angepassten Interferenzfiltern (21, 22, 23) bedeckte Teilflächen (11) aufweist, die jeweils kreissektorförmig um einen Zentralpunkt verteilt mit dazwischenliegenden passiven Stegen (24) angeordnet sind, und
 - jedes Interferenzfilter (21; 22; 23) ein in seiner Transmissionscharakteristik über die Wellenlänge des spektral zu messenden Lichts der Empfindlichkeit des menschlichen Auges derart angepasst ist, dass das Produkt aus Basisempfindlichkeit des Photosensors und Transmission des Interferenzfilters proportional dem Normalspektralwertverlauf des menschlichen Auges für die betreffende Koordinate des Farbraumes ist, so dass die durchgelassenen Spektralanteile in den Teilflächen Messwerte erzeugen, die bei einfacher Skalierung zueinander im Farbraum in Spektralfarbwerte umsetzbar sind.
2. Photosensor nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Transmissionscharakteristik für jede unterschiedlich empfindliche Teilfläche des Sensorchip als computersimuliertes Wechselschichtsystem mit unterschiedlichen Schichtdicken aus TiO_2 und SiO_2 mit einer Toleranz der Schichtdicken von höchstens 2% hergestellt ist.
3. Photosensor nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass zur Kompensation von herstellungsbedingten Schichtdickenabweichungen eine Einrichtung zur linearen Korrektur der von den Teilflächen ausgegebenen Messwerte vorhanden ist.

4. Photosensor nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, dass die Einrichtung zur linearen Korrektur der ausgegebenen Messwerte eine globale Matrizierung beinhaltet.
- 5 5. Photosensor nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, dass die Einrichtung zur linearen Korrektur der ausgegebenen Messwerte eine lokale Matrizierung für den gewählten Farbraum beinhaltet.
- 10 6. Photosensor nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Interferenzfilter direkt auf Halbleiterdioden des Sensorchip aufgebracht sind.
7. Photosensor nach Anspruch 6, dadurch gekennzeichnet, dass die Interferenzfilter direkt auf Siliziumdioden des Sensorchip aufgebracht sind.
- 15 8. Photosensor nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, dass die Interferenzfilter auf Si-Dioden, die in einer speziell für den visuellen Spektralbereich angepassten PIN-Dioden-Technologie hergestellt wurden, aufgebracht sind.
- 20 9. Photosensor nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, dass die Interferenzfilter auf Si-Dioden, die in einer speziell für den visuellen Spektralbereich angepassten CMOS-Technologie hergestellt wurden, aufgebracht sind.
- 25 10. Photosensor nach Anspruch 6, dadurch gekennzeichnet, dass die Interferenzfilter direkt auf einem Sensorchip mit Germaniumdioden aufgebracht sind.
11. Photosensor nach Anspruch 6, dadurch gekennzeichnet, dass
30 die Interferenzfilter direkt auf einem Sensorchip mit Dioden auf Basis von InGaAs aufgebracht sind.

12. Photosensor nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass
die Interferenzfilter über den Halbleiterdioden des Sensorchip auf einer separaten
Glasplatte aufgebracht sind.
- 5 13. Photosensor nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass
die mit angepassten Interferenzfiltern bedeckten, unterschiedlich empfindlichen
Teilflächen auf dem Sensorchip als Kreisflächendrittel geformt und um einen
Zentralpunkt angeordnet sind.
- 10 14. Photosensor nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass
die mit den angepassten Interferenzfiltern bedeckten, unterschiedlich
empfindlichen Teilflächen auf dem Sensorchip als Kreisflächensektoren
unterschiedlichen Flächeninhalts um einen Zentralpunkt angeordnet sind, wobei
die unterschiedlichen Flächeninhalte darauf abgestimmt sind, dass eine niedrigere
15 Basisempfindlichkeit einer Teilfläche, die aufgrund eingeschränkter Wellenlängen-
Transmission des zugehörigen Interferenzfilters zustande kommt, durch einen
entsprechend größeren Flächeninhalt der Teilfläche des Photosensors kompensiert
wird.
- 20 15. Photosensor nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass
die aufgrund angepasster Interferenzfilter unterschiedlich empfindlichen
Teilflächen auf dem Sensorchip als Rhomben mit 120° -Winkel geformt und um
einen Zentralpunkt angeordnet sind, so dass sie als ein Tripelfarbsegment ein
regelmäßiges Sechseck bilden.
- 25 16. Photosensor nach Anspruch 15, dadurch gekennzeichnet, dass
die Tripelfarbsegmente jeweils um eine Vielzahl von Zentralpunkten mit gleichen
Stegen und gleichverteilt geordnet auf dem Sensorchip aufgebracht sind, so dass
die Tripelfarbsegmente wabenförmig angeordnet sind, wobei Teilflächen gleicher
30 spektraler Empfindlichkeit keine benachbarten Seitenkanten miteinander haben.

– Hierzu 12 Seiten Zeichnungen –

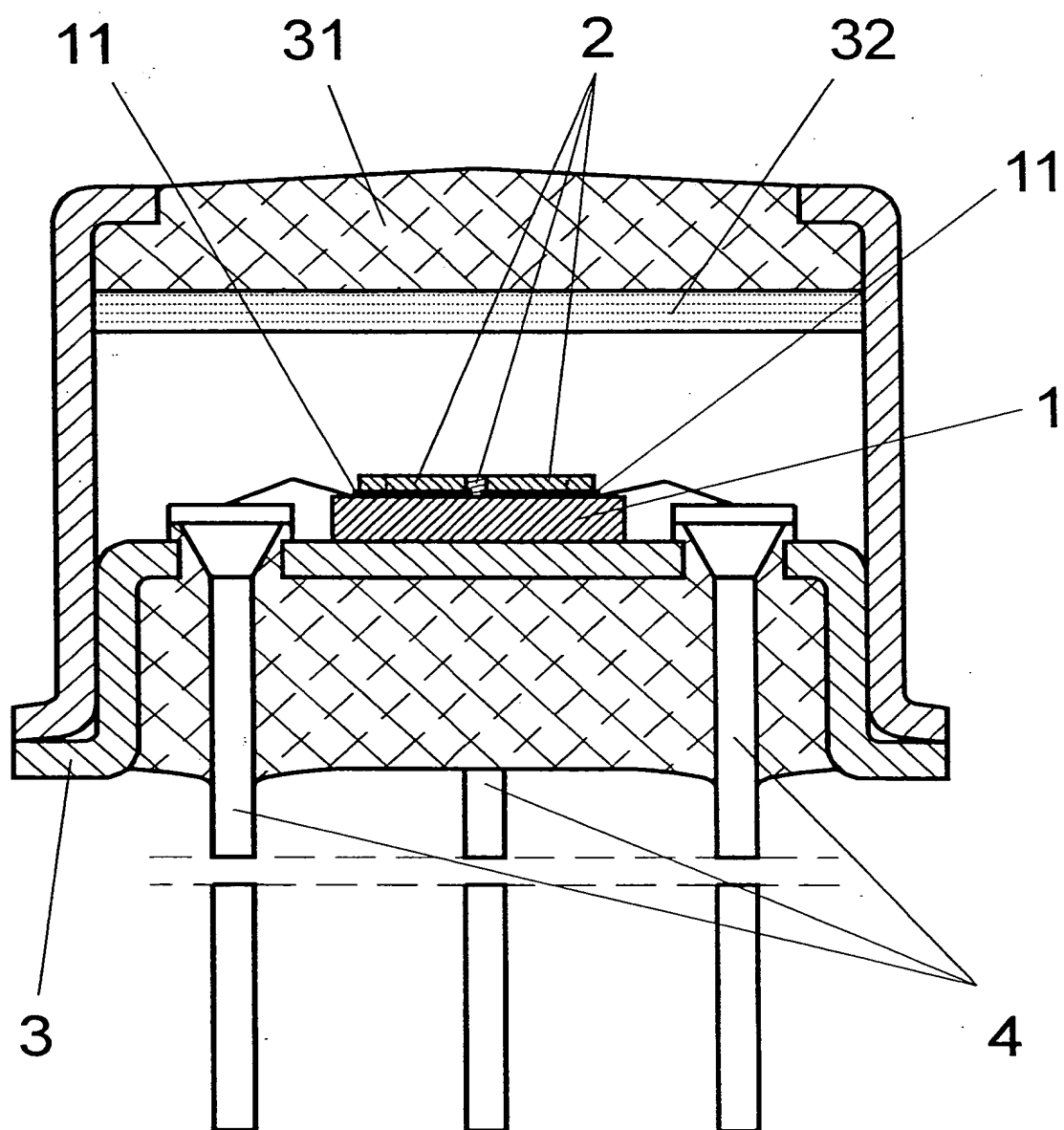


Fig. 1

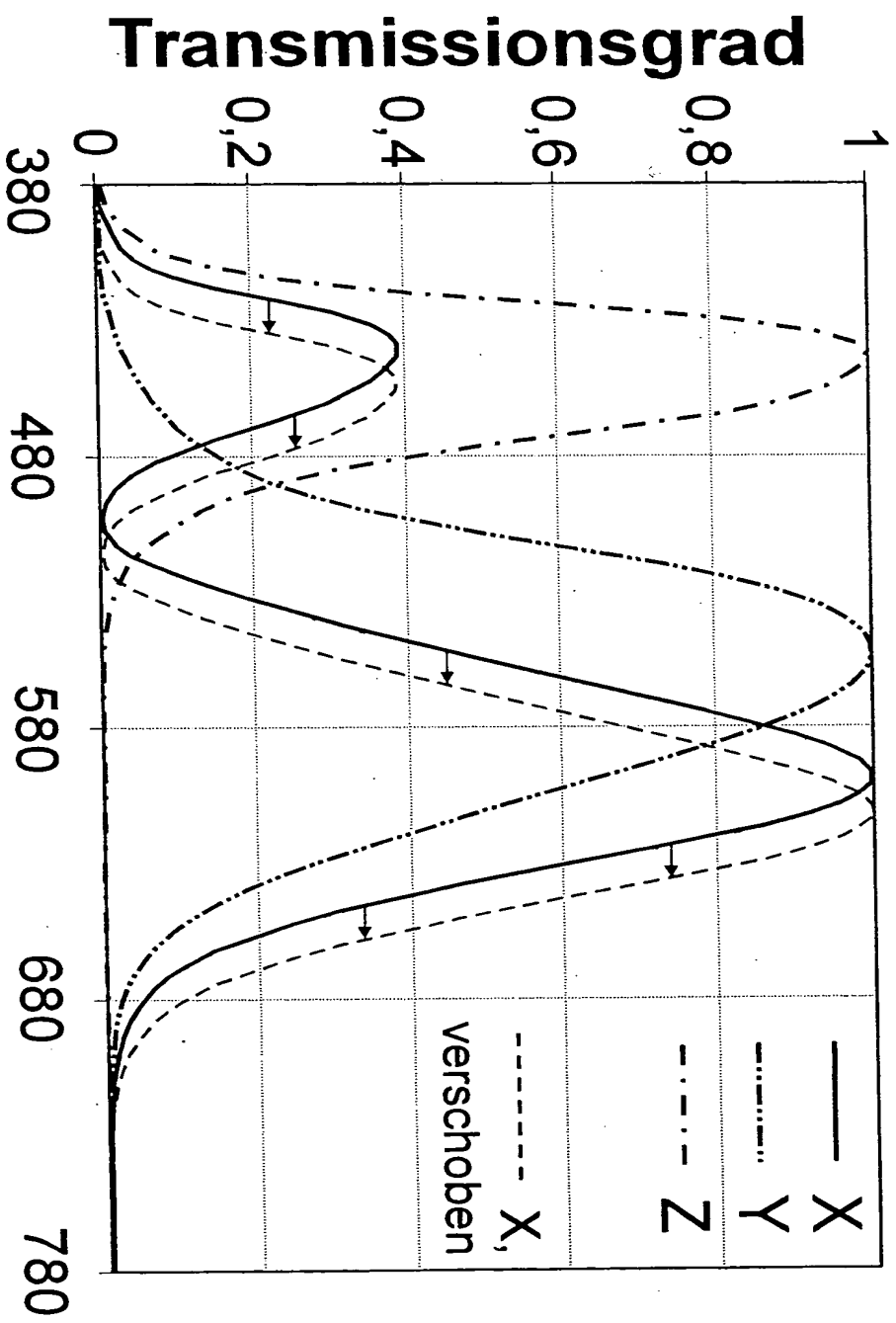


Fig. 2

Wellenlänge in nm

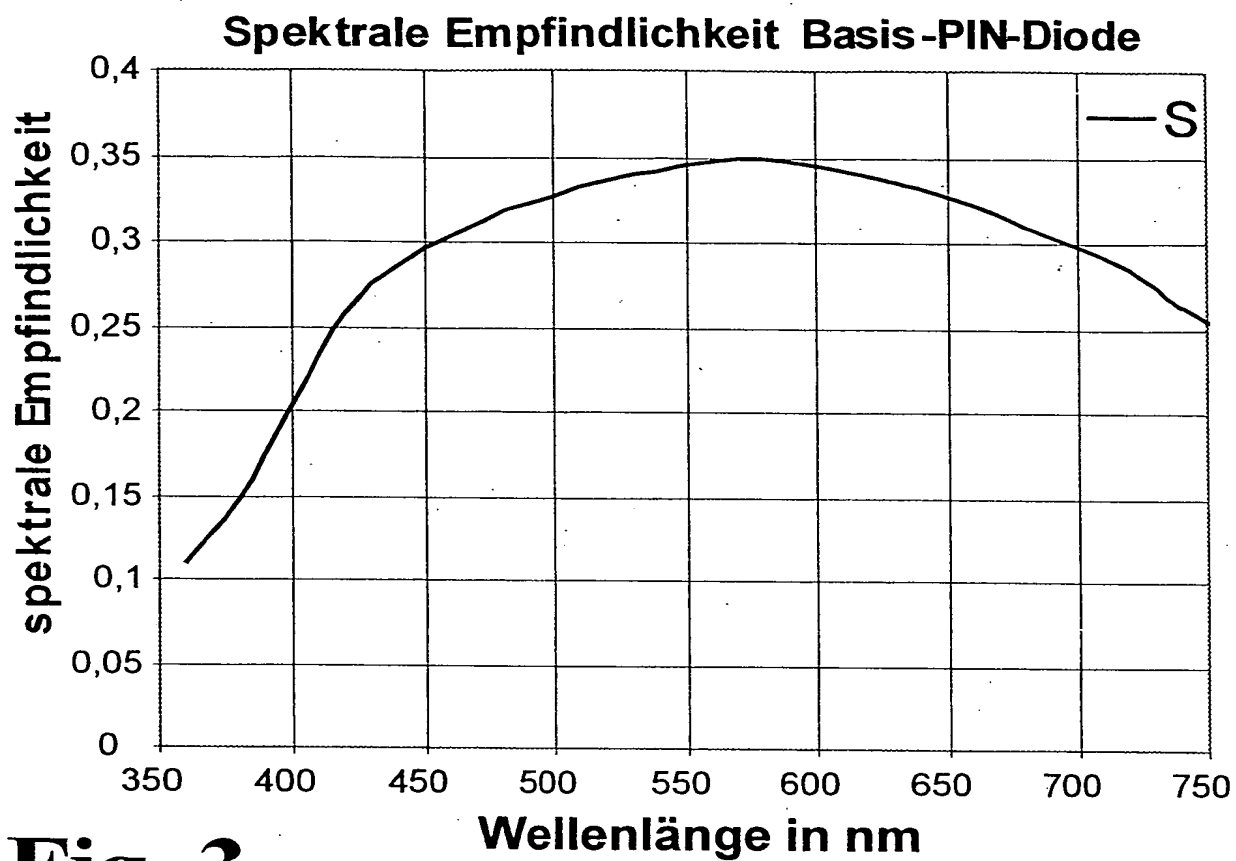


Fig. 3

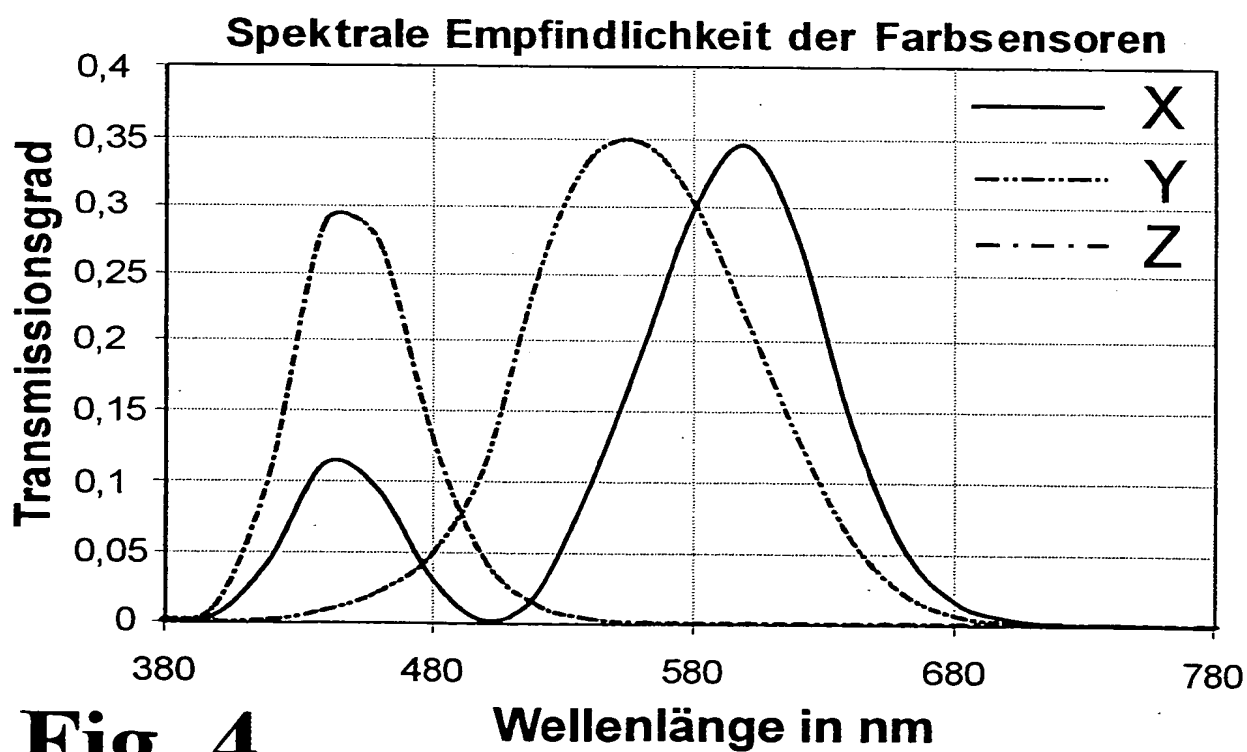


Fig. 4

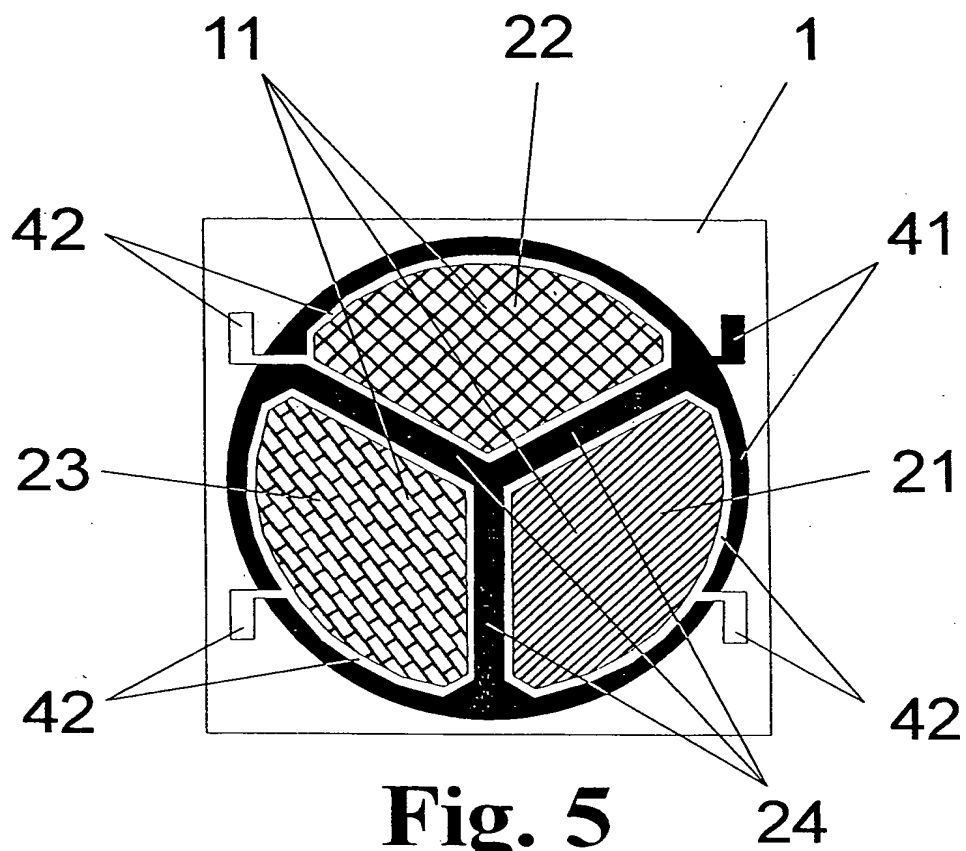


Fig. 5

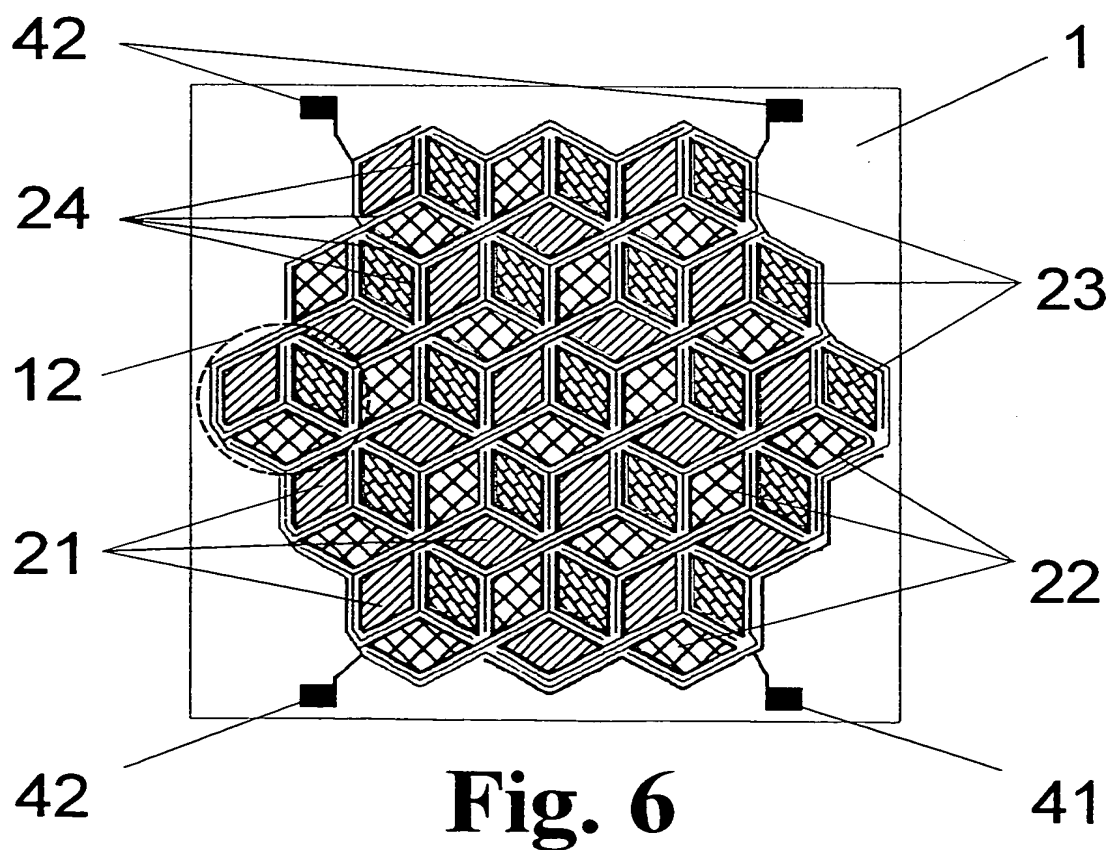


Fig. 6

Filter X

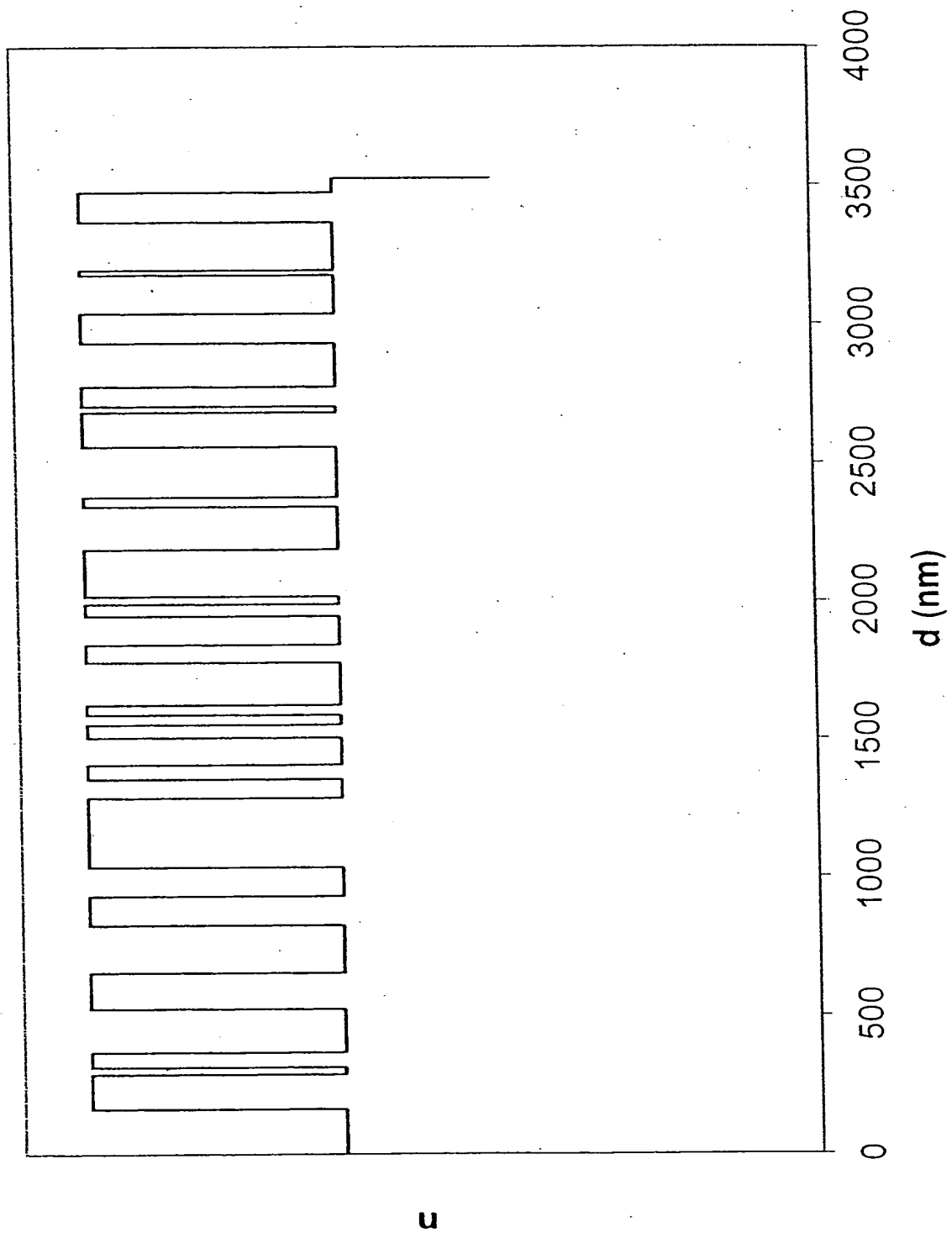


Fig. 7a

Filter Y

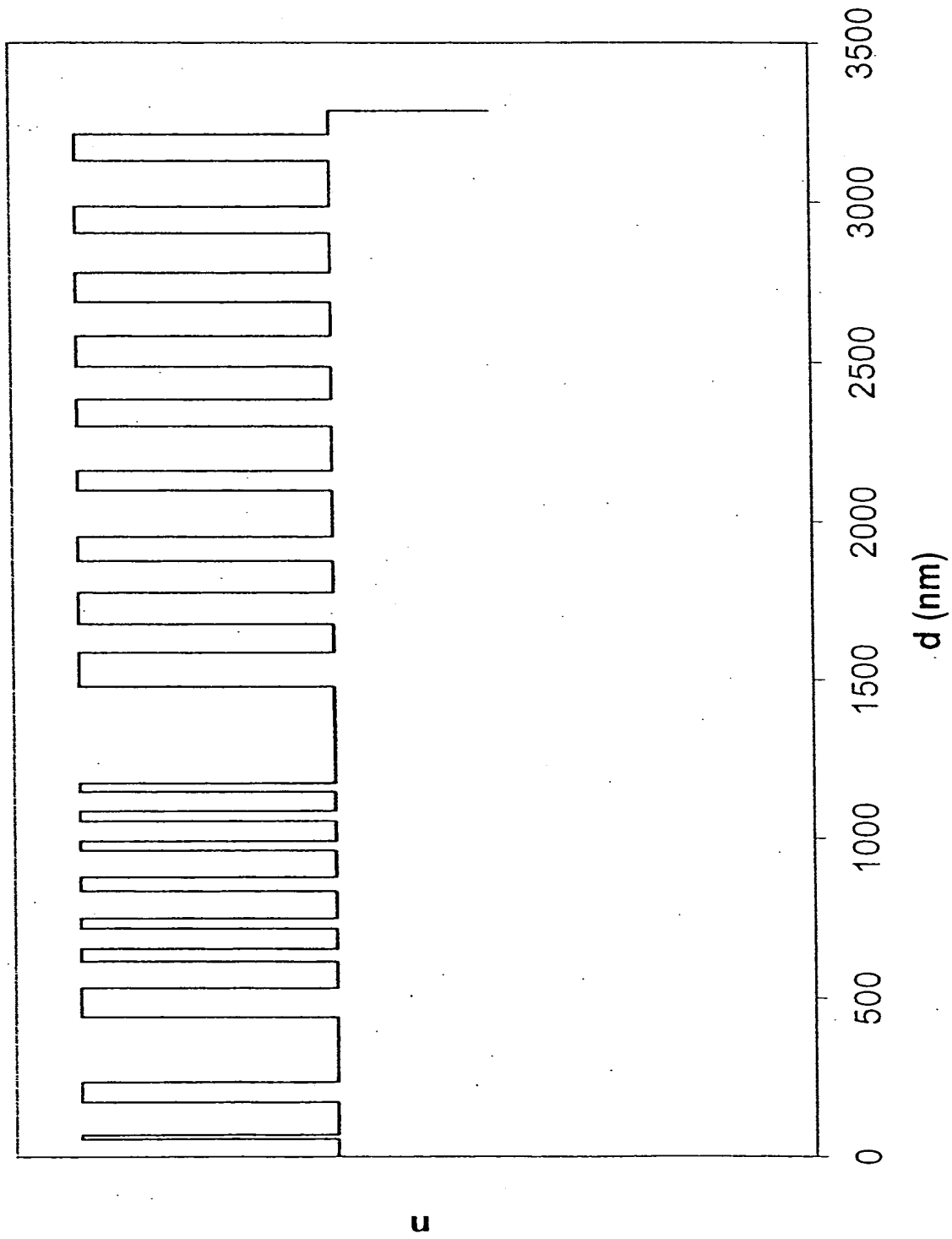


Fig. 7b

Filter Z

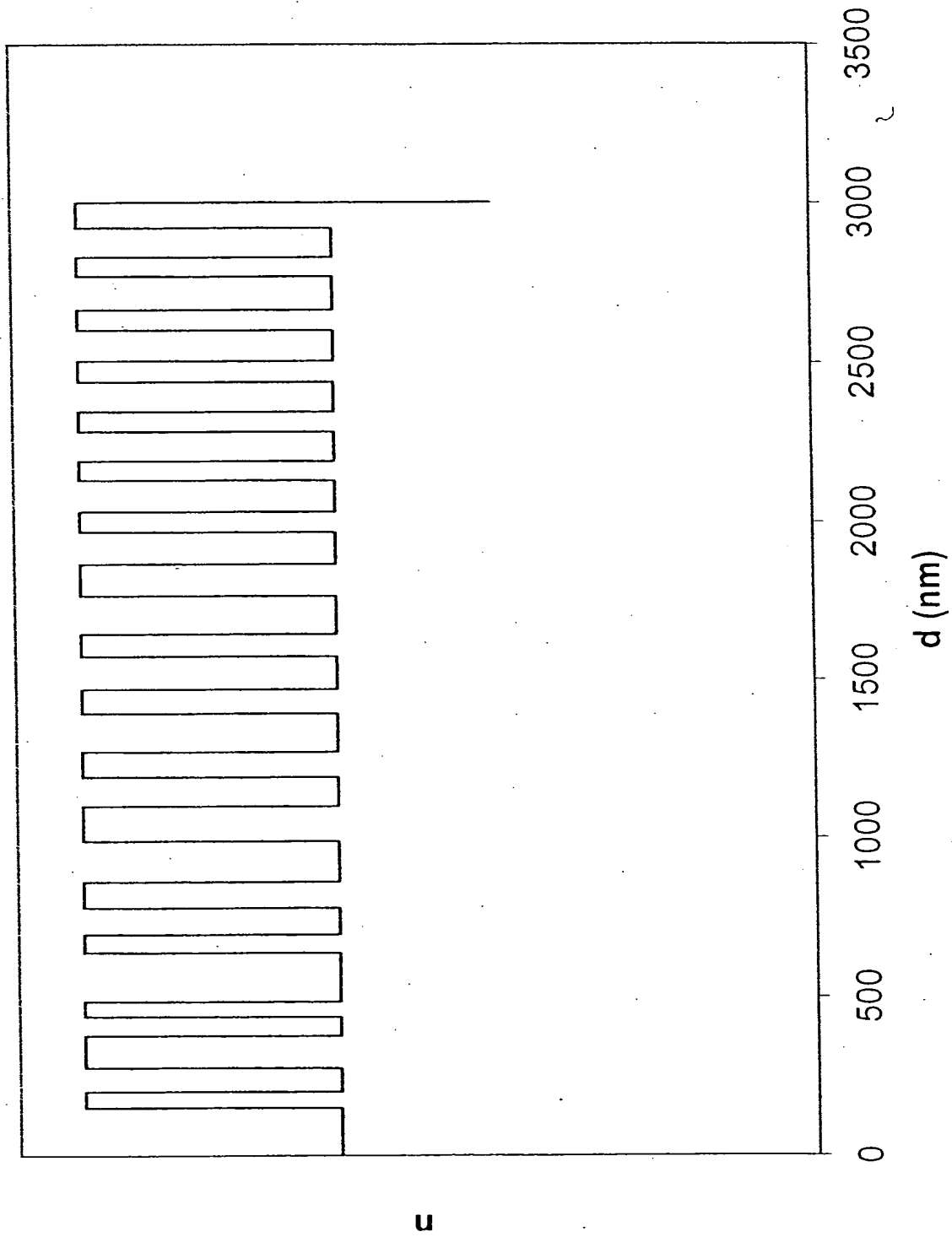


Fig. 7c

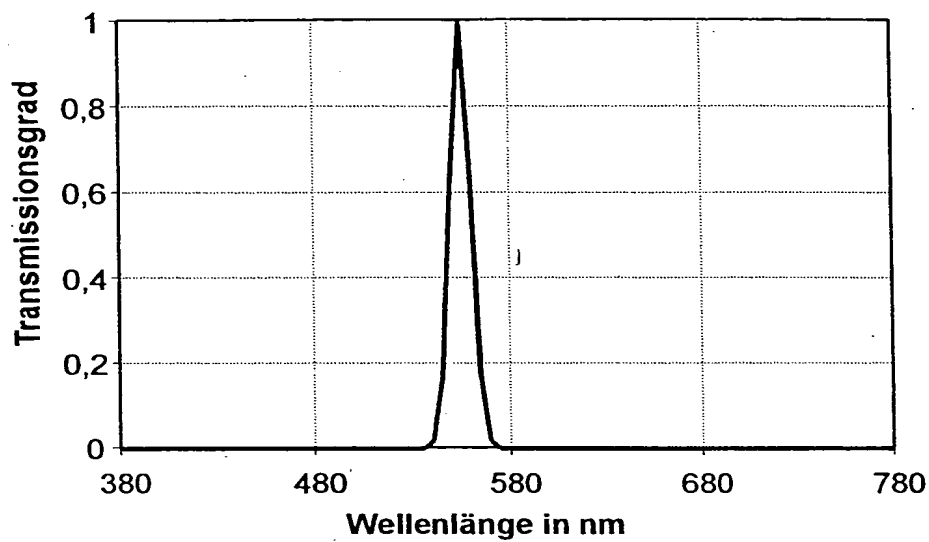


Fig. 8a

Fig. 8b

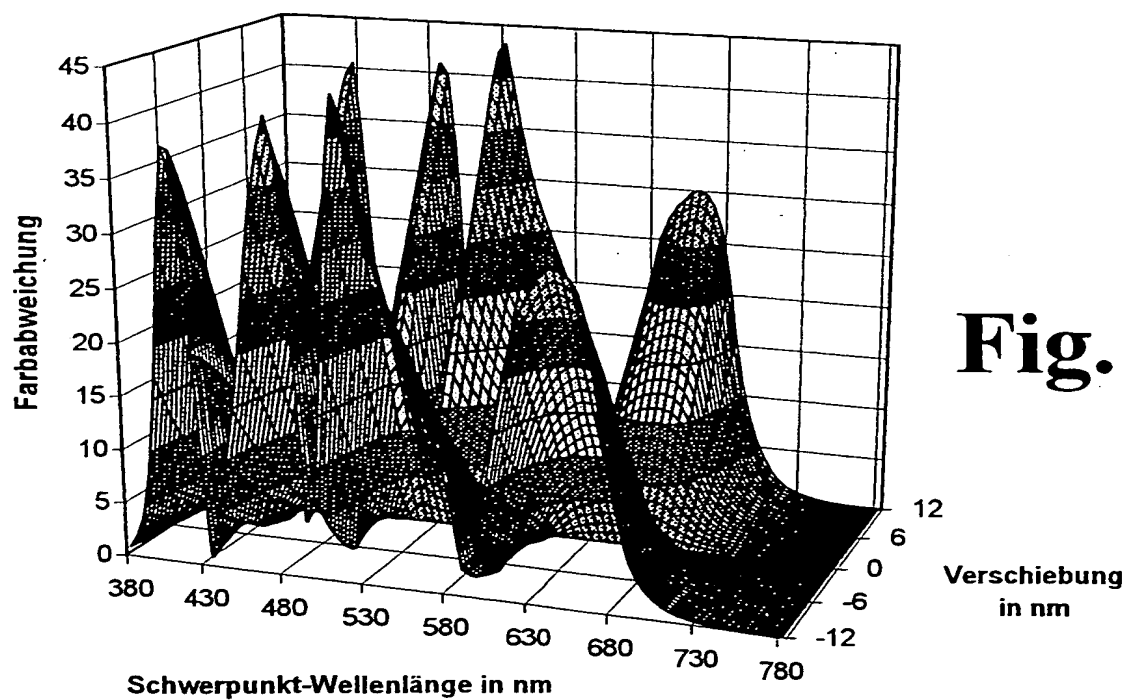
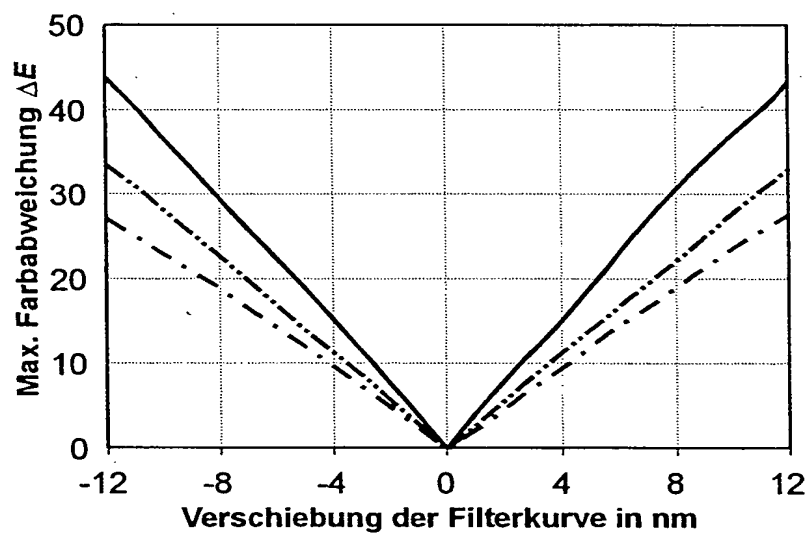


Fig. 8c

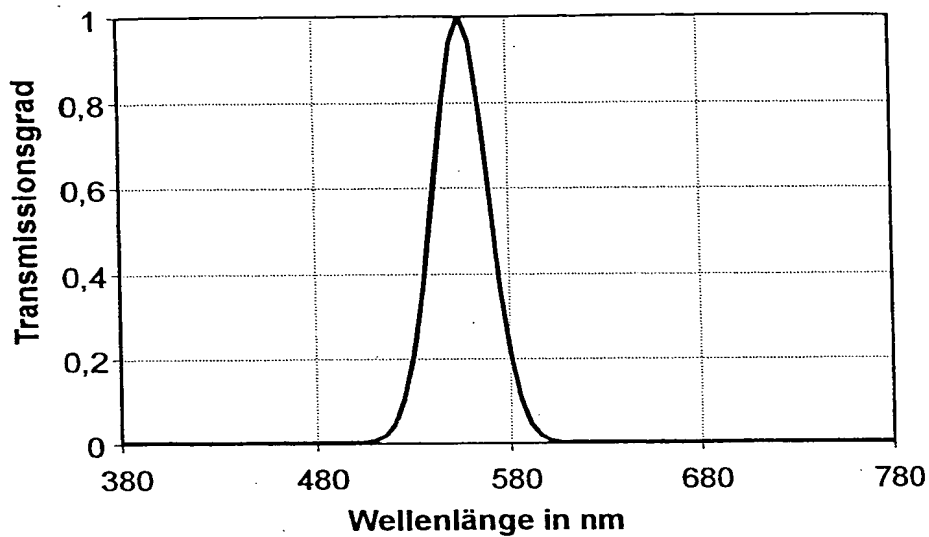


Fig. 9a

Fig. 9b

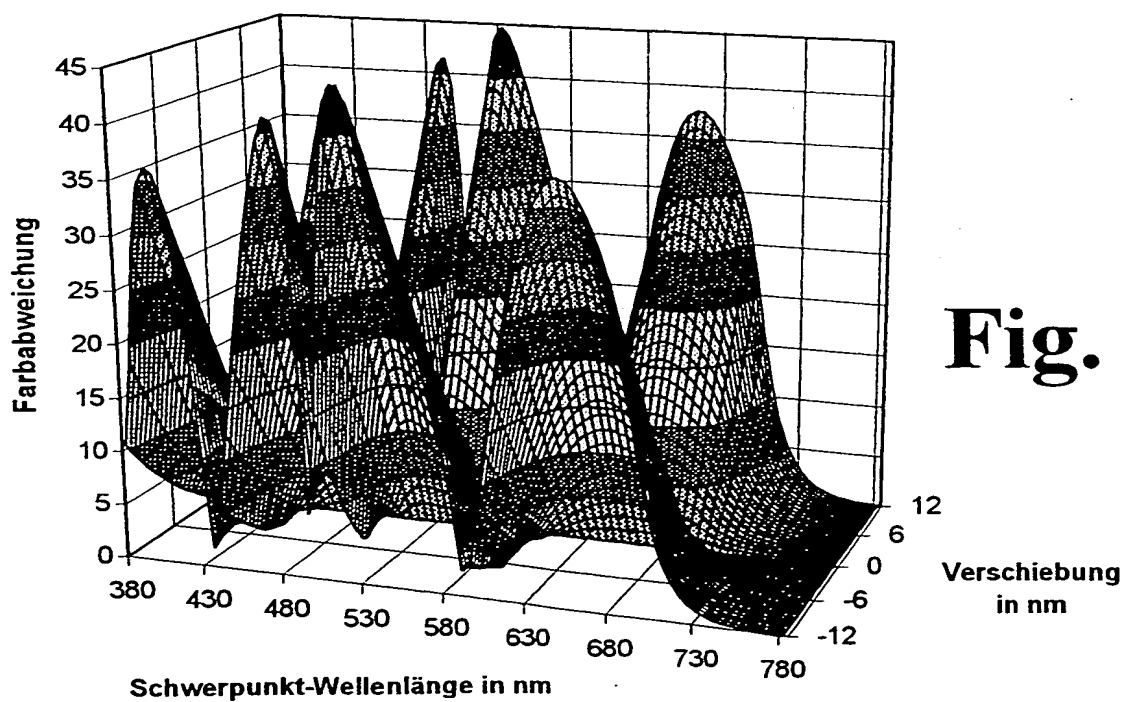
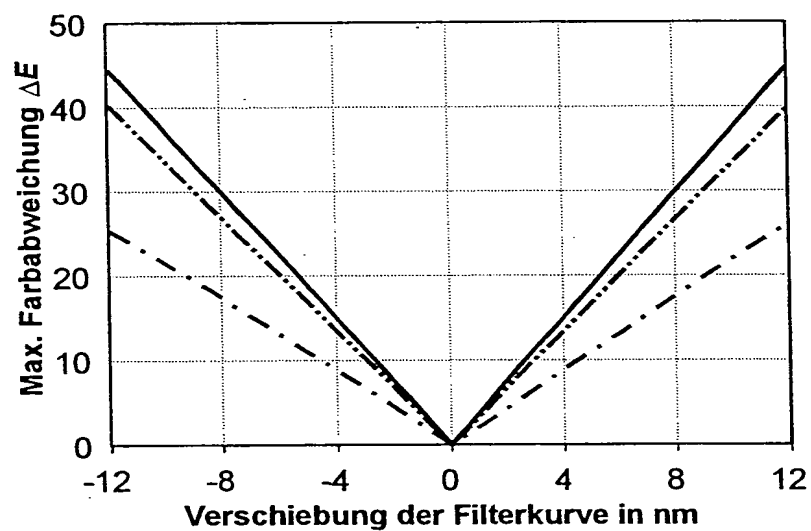


Fig. 9c

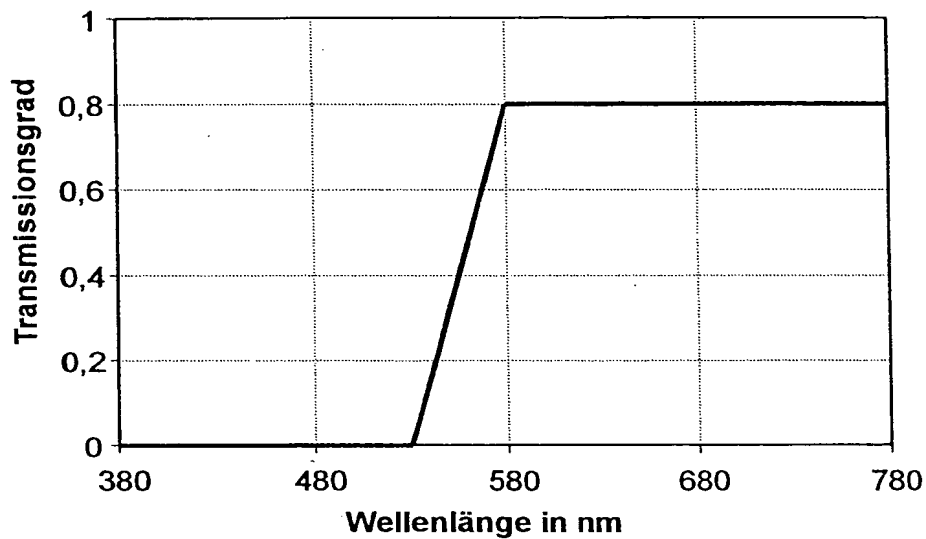


Fig. 10a

Fig. 10b

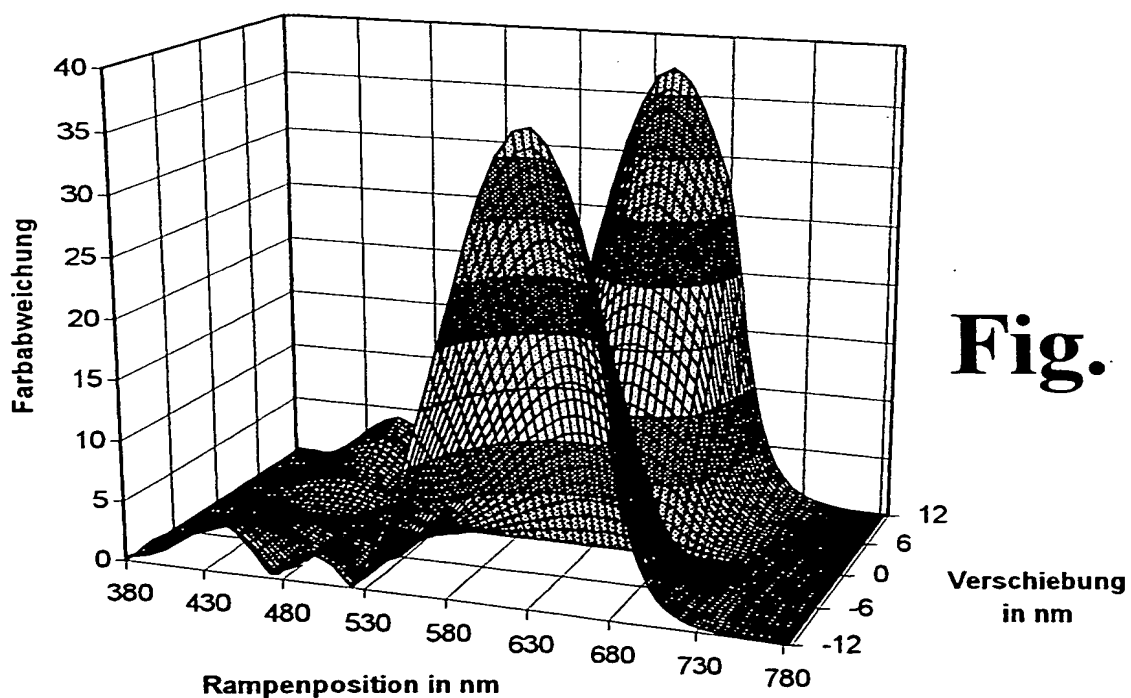
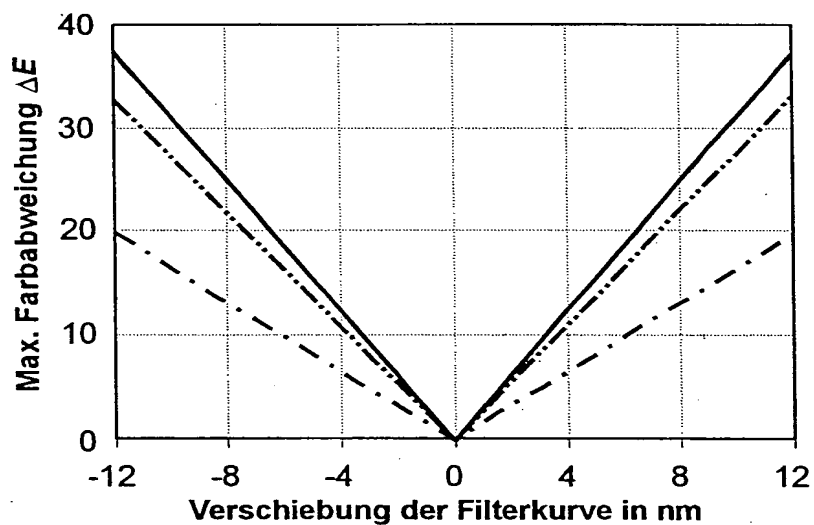


Fig. 10c

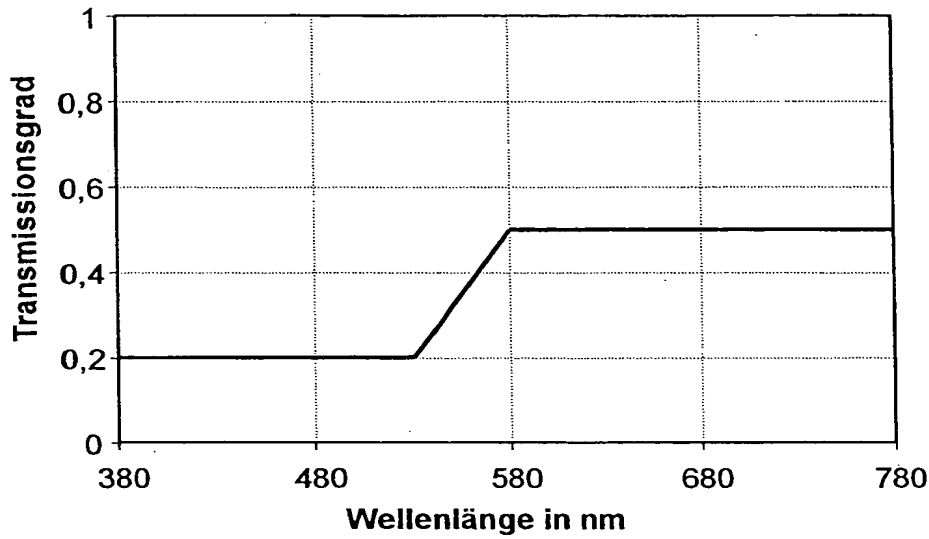


Fig. 11a

Fig. 11b

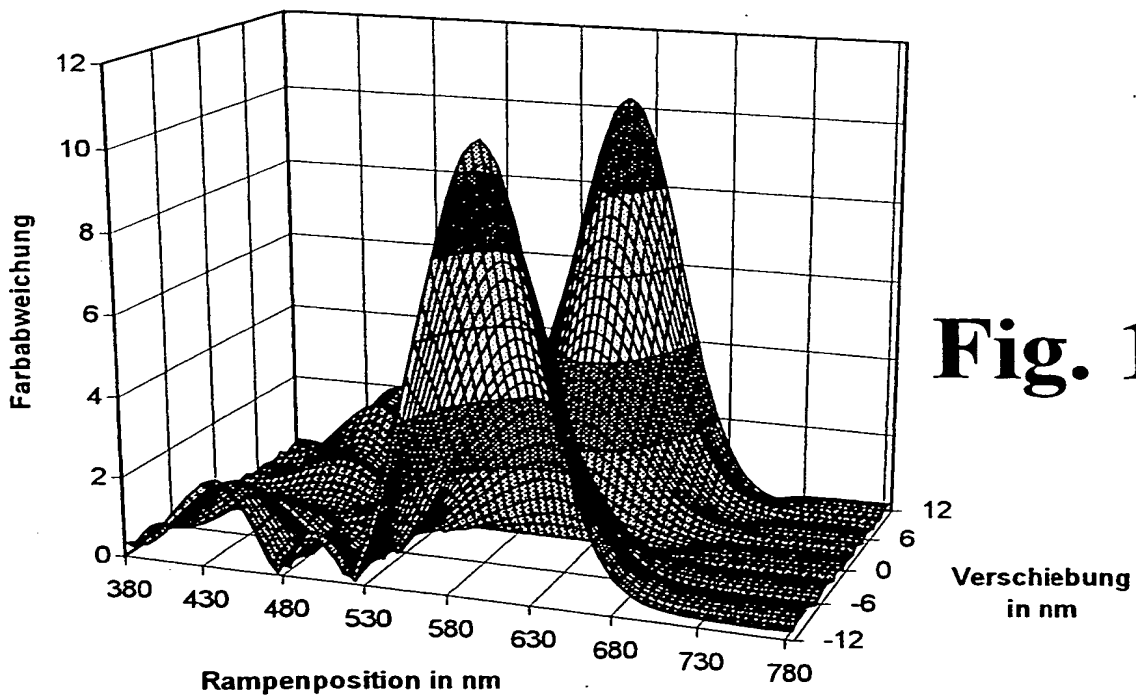
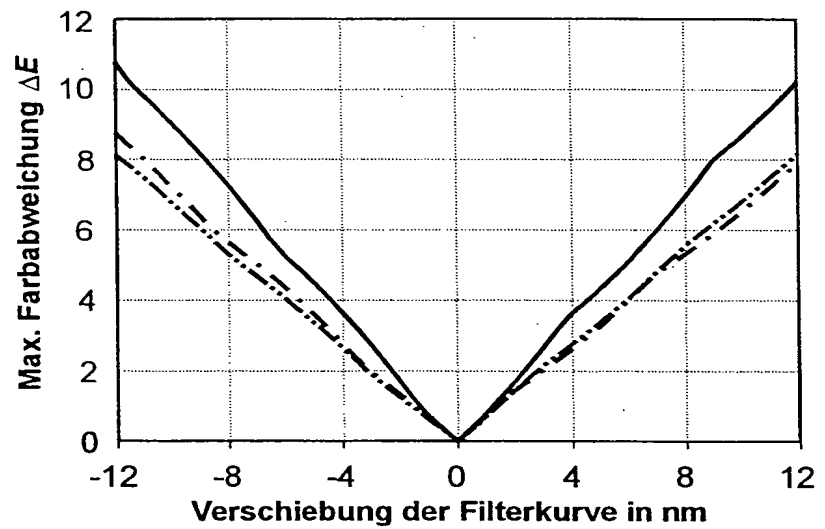


Fig. 11c

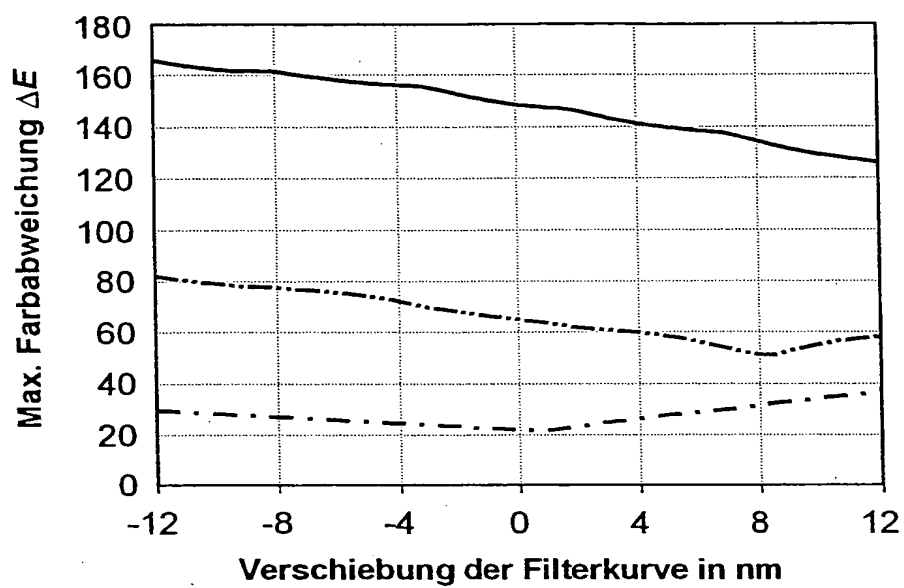


Fig. 12a

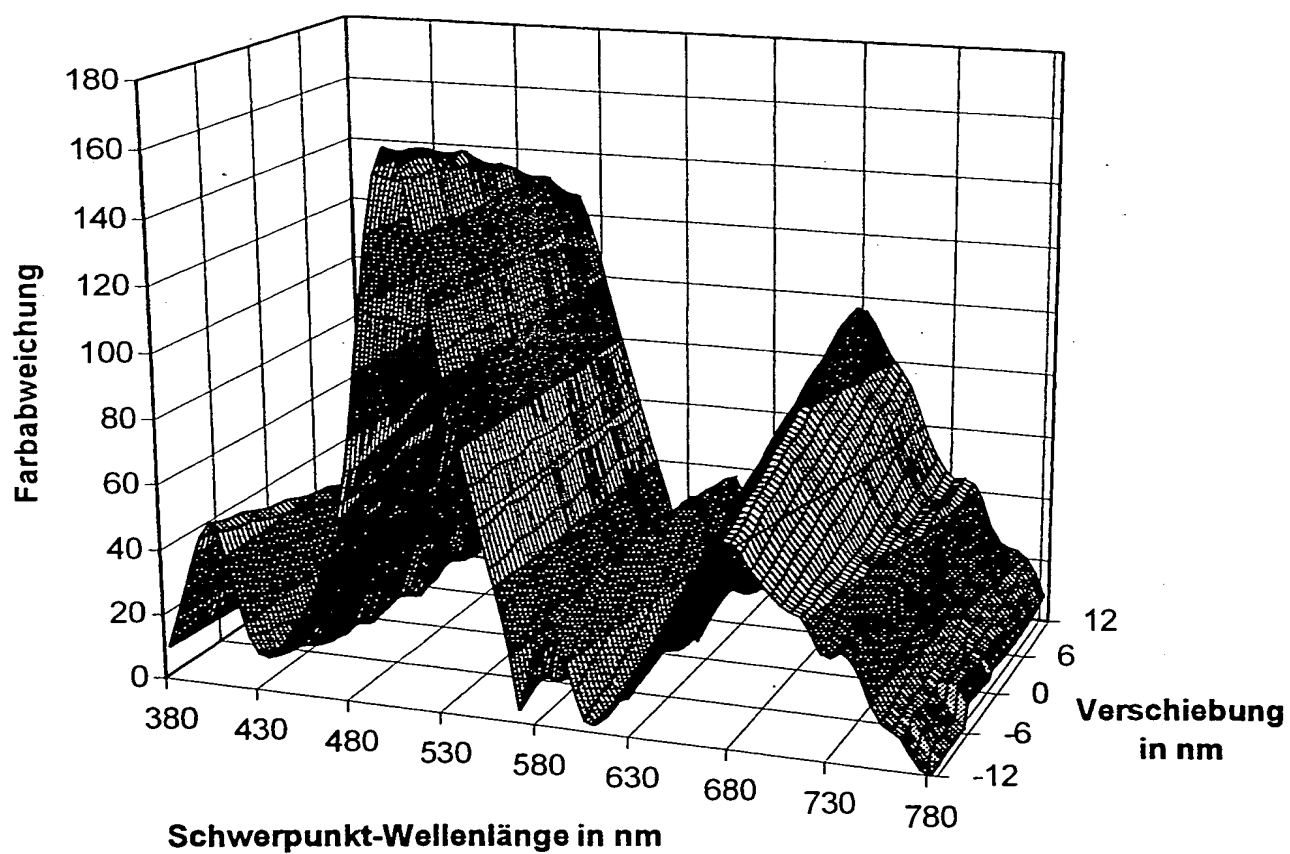


Fig. 12b

Zusammenfassung

Die Erfindung betrifft einen Photosensor zur Farbmessung auf Basis von drei Spektralanteilen, insbesondere für die hochgenaue Farbmessung bei der Prüfung und
5 Sicherung der Farbkonstanz von technischen Oberflächen und beliebigen Konsumgütern.

Die Aufgabe, eine neue Möglichkeit zur Farbmessung auf Basis eines Dreibereichsverfahrens mit durch vorgelagerte unterschiedlich spektralempfindliche Interferenzfilter erzeugten Farbmesswerten zu finden, die mit einfachen Mitteln eine
10 nahezu normgerechte Echtfarben-Messung ohne aufwendige Bezugslichtkalibrierung gestattet, wird erfindungsgemäß gelöst, indem der Photosensor aus mindestens drei mit unterschiedlichen auf die X-, Y- und Z-Spektralcharakteristik des menschlichen Auges angepassten Interferenzfiltern bedeckten Teilflächen besteht, die jeweils flächengleich und kreissektorförmig gleichverteilt um ein Zentrum mit
15 dazwischenliegenden passivierten Stegen angeordnet sind, und jede Teilfläche mit einem in seiner Transmissionscharakteristik über die Wellenlänge des spektral zu messenden Lichts der Empfindlichkeit des menschlichen Auges angepassten Interferenzfilter versehen ist, wobei die durchgelassenen Spektralanteile der Interferenzfilter jeweils den Normspektralwertfunktionen des menschlichen Auges in
20 Farbkoordinaten des Farbraumes angenähert sind.

– Fig. 1 –

